

		QBOT-150	Fiche technique
--	--	-----------------	------------------------

Définition

Robot collaboratif

Robot suiveur de personne et/ou autonome

Dimensions

Longueur	900 mm (hors tout)
Largeur	680 mm
Hauteur plateau l'armature)	342mm (posé sur
Hauteur ridelle (option)	890mm (à partir du sol)
Garde au sol	45 mm si pare-pied
Poids (nu)	75kg
Surface de chargement	800x600mm



Couleur

Blanc

Capacité

Transport charge nominale	150kg avec une pente maxi de 3%
Transport charge max	180kg

Vitesse et performance

Autonomie	8h (batterie interchangeable)
Vitesse max	7 km/h réglable (pas de marche arrière par défaut)
Roues motrices	A l'arrière
Précision	10cm soit +/-5cm autour de la consigne • Tag porté par l'opérateur ou le chariot précédent en mode suivi • Consigne de déplacement en mode autonome

Batterie

Batterie lithium-ion	1.512 Wh, 50.4V nominal, 700 cycles, CAN 2.0, IP65, 11.5kg
Chargeur Li-ion	48V/10A

Environnement

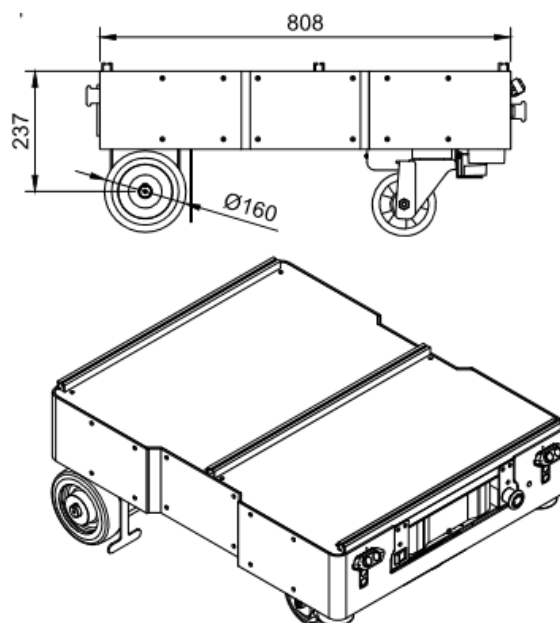
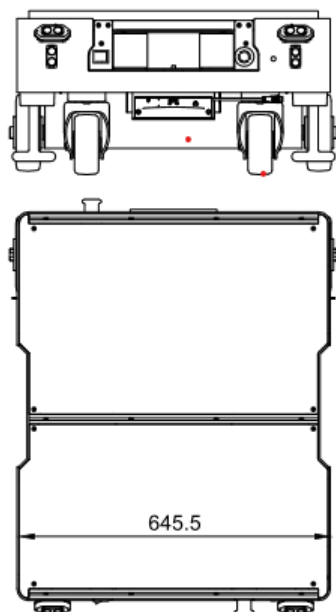
Température utilisation	0°C à 40°C
Indice protection	IP 20
Lieu d'utilisation	Extérieur / Intérieur

IOT / communication

Wifi	Sans fil 2,4 GHz, 5 GH
GSM	4G Orange
RFID	appareillage tag de suivi / robot → bijection

Capteurs

Sécurité	1 lidar à l'avant, 150° OR radar 120° pour soleil intense
Lidar	2 lidars à l'avant, 360°
UWB	4 capteurs UWB QENVI sur le robot
Sonar	4 sonars à l'avant (gauche et droite) horizontal et vers le haut
Tag	1 capteur UWB QENVI porté par l'opérateur



Les équipements possibles :



**Figure 1: Qbot150
+ Coffre**



**Figure 2:
Qbot150 +
Coffre**



**Figure 3: Qbot150
+ Rouleaux**



**Figure 4: Qbot150 +
Rouleaux**



**Figure 5: Qbot150
+ Ridelles**