



AMR-M-B-R6

Mobile Platform Mid mit 6-Achs-Roboterarm

Die mobile Plattform mit Roboterarm ermöglicht schnell und mit überschaubaren Kosten den Einstieg in mobile Anwendungen im Bereich der Industrie 4.0 und IoT! Die Windows-basierte Steuerungssoftware ermöglicht die sehr schnelle Programmierung von Arm und Plattform.

Szenarien und Einsatzbereiche

- Butler: Bringen von Getränken, ...
- Logistik: Picken von Waren
- Fertigung: Assistenzfunktionen

Der AMR kann in den Bereichen Forschung & Entwicklung, innerbetriebliche Ausbildung und Edutainment eingesetzt werden. Er ist nicht für den Einsatz in der industriellen Fertigung geeignet.

Plattform und Arm

Die Plattform mittlerer Größe ist für das Greifen von Objekten von Tischen oder Regalen etwa im Bereich von 60 bis 130 cm Höhe geeignet. Zwei Laserscanner erlauben eine 360°-Lokalisierung und -Überwachung.

Der 6-Achs-Roboterarm mit elektrischen Greifer ist auf dem Turm montiert. Der unteraktuierte Greifer erlaubt das sichere Arbeiten mit runden und eckigen Objekten.

Steuerung

Die Plattform wird voll einsatzbereit geliefert, die Steuerung besteht aus einem Windows 10 Pro-PC und der CPRog-Steuerungssoftware mit der NavPak-Erweiterung. Die an Office angelehnte Bedienoberfläche ermöglicht eine intuitive Programmierung von Roboterprogrammen und Missionen.

Die Steuerung des AMR mittels ROS (www.ros.org) ist ebenfalls möglich. Es wird aber keine vollständige Steuerungslösung zur Verfügung gestellt.

Spezifikationen

- Abmessungen: B 50 x L 74 x H 120 cm
- Antrieb Plattform: Differentialantrieb
- Traglast Plattform: 10 kg
- Lidar: 2 x Slamtec (optional Sick)
- Roboterarm: 6-Achs, basierend auf igus robolink
- Traglast Arm: 500 g
- Greifer: Elektrischer 2-Finger-Greifer
- Stromversorgung: Batterie 24V/10Ah
- Steuerungs-PC: intel NUC i5 mit SSD
- Steuerungs-SW: CPRog mit NavPak
- Optional: realsense 3D Kamera

→ → → www.cpr-roboter.de