



AMR 4.0

Robot Mobile Autonome

Robot mobile collaboratif, intuitif et polyvalent

Le robot mobile se déplace de manière autonome dans un environnement tel que usine, entrepôt ou atelier.

L'AMR est équipé de **capteurs de navigation laser de sécurité à 360°** qui repèrent ainsi les obstacles au sol.

- Comprendre l'approche des différentes technologies d'un AMR
- Approche des différents niveaux de sécurité d'un robot en mouvement par scrutateur et navigation par LIDAR
- Piloter l'AMR par géo guidage pour accomplir des missions comme le chargement de poste
- Une fonction de paramétrage pour la gestion des AMR et la gestion des scénarios (création des étapes, tâches, trajectoires et priorités)
- Fonction Follow Me, suit l'opérateur jusqu'à une vitesse de 7km/h
- Poids maximal transporté de 100kg



Absence de cartérisation
Flexible et facilement reprogrammable

- Programmation robot
- Optimisation trajectoire
- Facilité d'intégration
- Fonction Follow Me

- Découverte des notions de logistique
- Spécificité des robots collaboratifs mobiles

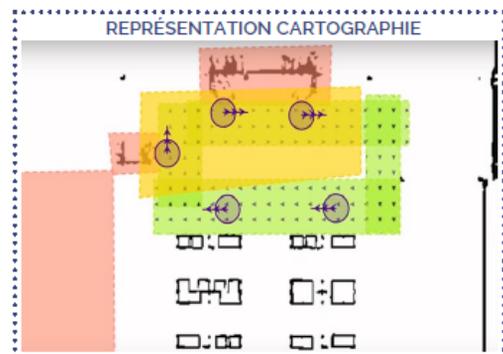
- Communication en Modbus TCP et en Profinet



- BTS CRSA
- BUT GMP
- Licence
- Ingénieur

Supports pédagogiques

- Schémas
- Tutoriels

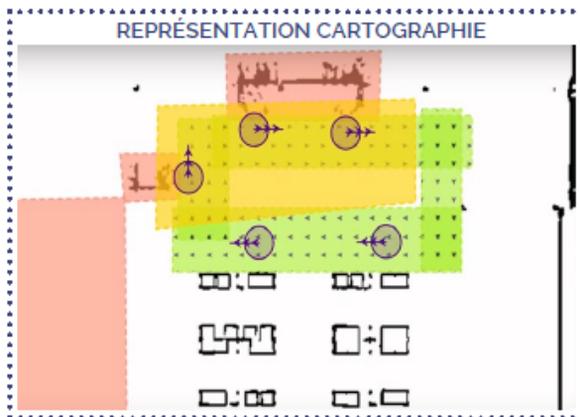


Robot collaboratif mobile de chargement à Guidage Automatique

Robot mobile AMR SHERPA

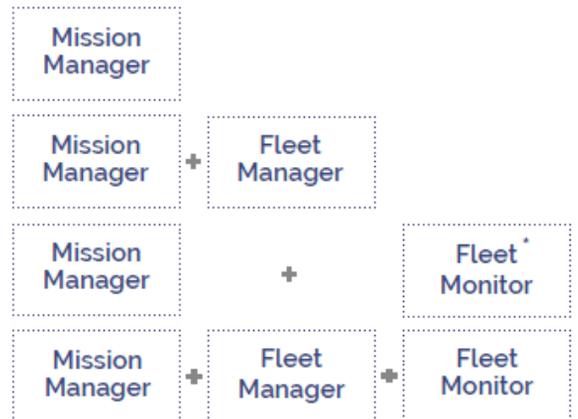
Une intelligence solide et sûre, facile à installer

Interne au robot (avec/sans)



SHERPA
MOBILES AUTONOMES

En périphérie du robot



Dans le cas d'interactions avec des ÉLÉMENTS EXTÉRIEURS

GESTION DE FLOTTE

Fait REMONTER LES INFOS pour la maintenance

* bientôt disponible

- Charge utile : 100 kg.
- Capacité de traction : 300 kg
- Surface de chargement : 600x800 (1/2 palette Europe)
- Vitesse maximale : 1,5 ms (5,4km/h)
- Autonomie 10h ou 20km
- Batterie supplémentaire pour MiR100/MiR200
- 1 Station de charge automatique MiR100/MiR200

Encombrement

