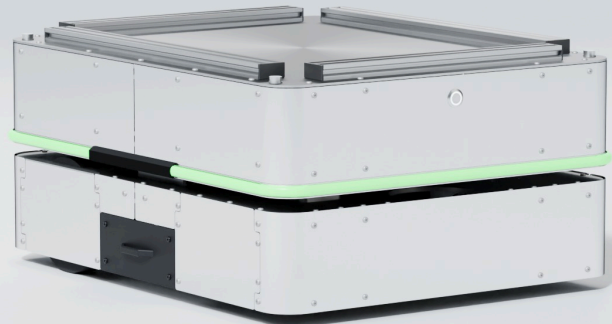


Arienai Pulse

Autonomiczny robot mobilny (AMR) do ciasnych przejść, wąskich alejek i gniazd produkcyjnych.

Dowodzi części na linię i przewozi półprodukty między stanowiskami.



Wyprodukowano w Polsce

100 kg
udźwig

1,2 m/s
prędkość maksymalna

10 h
pracy przy pełnym obciążeniu

681 × 548 mm
długość × szerokość

Kluczowe cechy

Ochrona przed wózkami widłowymi

Widły wózka leżą poniżej płaszczyzny skanera nawigacji. Robot je wykrywa i zatrzymuje się przed nimi.

Jazda bez taśm i znaczników

Nawigacja autonomiczna (AMR); trasę zmienia się w aplikacji. Opcjonalnie jazda wzdłuż linii (tryb AGV).

Integracja z WMS, MES i ERP

Wymiana danych przez API; integrację wykonuje Arienai Robotics. Współpraca z robotami innych producentów, m.in. przez VDA 5050.

Przeszkody na posadzce

Przed paletą pozostawioną na trasie robot staje, sygnalizuje przeszkodę i wysyła alert do Menedżera floty.

Ładowanie indukcyjne

Robot sam podjeżdża do ładowarki, np. w nocy według harmonogramu. Brak styków, które się wycierają.

Sygnalizacja ruchu

Sygnalizatory świetlne i dźwiękowe, komunikaty głosowe oraz kierunkowskazy informują pracowników o manewrach robota.

Menedżer floty

Trasy rysowane na mapie hali, strefy zwolnienia i zakazu wjazdu, harmonogram zadań (np. nocne ładowanie floty), alerty wskazujące, który robot stoi, gdzie i z jakiego powodu, oraz statystyki pracy z eksportem danych. Program działa na serwerze w zakładzie klienta; obsługa z komputera, tabletu i telefonu.



Interfejs montażowy nadstawek

Górna płyta z profilami aluminiowymi 20 × 20 mm umożliwia montaż nadstawek dostosowanych do procesu klienta. Na ilustracji: przykładowa konfiguracja z panelem operatorskim i pojemnikami KLT.

Specyfikacja techniczna

Parametry podstawowe

Udźwig	100 kg
Prędkość maksymalna	1,2 m/s
Wymiary (dł. × szer. × wys.)	681 × 548 × 341 mm
Masa całkowita (z akumulatorami)	80 kg

Zasilanie

Czas pracy przy pełnym obciążeniu	10 h
Czas pracy w stanie gotowości	30 h
Ładowanie	Bezprzewodowe (indukcyjne) lub przewodowe z ładowarki
Czas ładowania	6 h (indukcyjnie) · 3 h (ładowarka)
Akumulatory	W kasetach umożliwiających szybką wymianę w robocie

Nawigacja

Tryb jazdy	Autonomiczny (AMR), bez taśm i znaczników na posadzce; opcjonalnie jazda wzdłuż linii (tryb AGV)
Śledzenie linii (tryb AGV)	2 × system wizyjny

Komunikacja i integracje

Komunikacja	Wi-Fi 2,4 GHz; opcjonalnie przemysłowy moduł radiowy 2,4 GHz (RS232)
Integracja z WMS, MES, ERP	Przez API, na podstawie dokumentacji interfejsu systemu klienta; integrację wykonuje Arienai Robotics
Współpraca z robotami innych producentów	Tak, m.in. przez standard VDA 5050

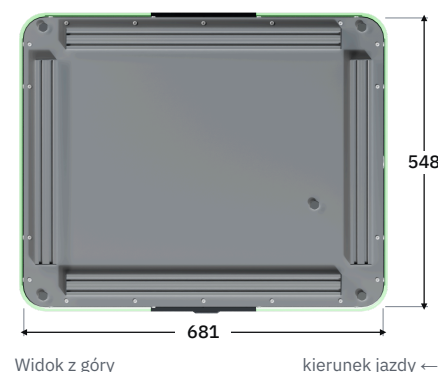
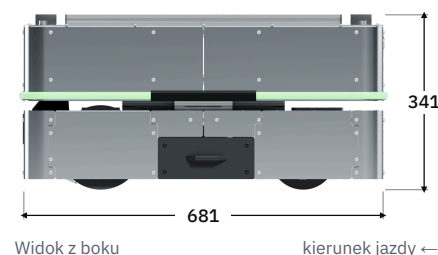
Bezpieczeństwo

Ochrona przed kolizją z wózkami widłowymi	Tak
Ochrona przed przeszkodami na posadzce (np. palecjak)	Tak, z alertem w Menedżerze floty
Skanery bezpieczeństwa	2 × laserowy skaner 2D z funkcją bezpieczeństwa
Strefy bezpieczeństwa	Zewnętrzna (robot zwalnia) i wewnętrzna (robot się zatrzymuje); wielkość zależy od prędkości jazdy i ustawień użytkownika
Sygnalizacja	2 × sygnalizator świetlny i dźwiękowy 2 × głośnik (komunikaty głosowe i muzyczne) 4 × kierunkowskaz
Poziom zapewnienia bezpieczeństwa (PL)	PL d
Projektowane zgodnie z normami	ISO 3691-4, ISO 13849-1, ISO 12100

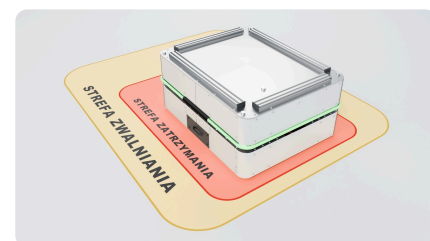
Środowisko pracy

Zakres temperatur pracy	5-45 °C
Zakres wilgotności	< 80 %, bez kondensacji
Stopień ochrony	IP30
Natężenie światła zewnętrznego	< 1600 lx

Wymiary [mm]



Strefy bezpieczeństwa



Rysunek poglądowy stref wokół robota.

Bezpłatny pokaz w zakładzie klienta

Robot przez jeden dzień jeździ na docelowej trasie. Po pokazie klient otrzymuje raport z czasem cyklu i szacunkiem zwrotu z inwestycji (ROI). Pokazy organizujemy w całej Polsce.

kontakt@arienai.pl
arienai.pl/pulse