

EQUIPAMENTO DE SÉRIE / OPCIONAL

EQUIPAMENTO DE SÉRIE

Módulo de navegação com sinais luminosos, painel de controlo, ecrã tátil, módulo de comunicação, laser de navegação, scanner de segurança de 360°, software de gestão para tração, direção e elevação

Rodas de condução standard e rodas de carga standard

Habitáculo para baterias 4Pz5

Mastro Triplex

Garfo 560/1.150/55 mm

Pré-configuração para bateria húmida

Colocação em marcha através de chave de ignição

Proteção do mastro com ecrã de policarbonato

Dynamic Mast Control DMC

BlueSpot™

Câmara 3D para deteção de obstáculos

Posicionamento da carga por mediação da câmara 3D (única)

Comunicação por WiFi

EQUIPAMENTO OPCIONAL

Roda de tração antideslizante

Habitáculo de baterias 5Pz5

Rolos no habitáculo de baterias

Mastros Triplex com alturas de elevação desde 4.355 mm até 11.455 mm

Diferentes comprimentos de garfos

Deteção de carga móvel com duas câmaras 3D (dupla)

Comunicação WiMesh

Leitor de código de barras 1D/2D

Buzina adicional

Botão de chamada (COMBOX)

TABELAS DE MASTROS

R 16 HD: 6966 - 11455 mm					
Elevação	h ₃	6955	8555	9655	11455
Elevação livre	h ₂	1851	2401	2751	3801
Altura de mastro, recolhido	h ₁	2950	3530	3880	4930
Altura de mastro, estendido	h _e	7701	9301	10401	12201



Linde Material Handling

Linde

EMPILHADOR RETRÁTIL ROBÓTICO R-MATIC

CAPACIDADE 1.600 KG | SERIE 1120

Segurança

Graças à sua gestão inteligente da segurança, o R-MATIC antecipa-se e reage de forma autónoma relativamente à envolvente direta. A deteção avançada de obstáculos oferece um ajuste de velocidade em tempo real para melhorar a produtividade ao mesmo tempo que garante a máxima segurança.

Desempenho

O sistema exclusivo de geolocalização faz com que a solução seja flexível e escalável. De forma independente ou dentro de grandes frotas de empilhadores robotizados, o R-MATIC pode interagir facilmente com o ambiente do utilizador (portas, tapetes transportadores...) e inclusivamente conectado a sistemas de gestão de armazém e ERP.

O R-MATIC proporcionará sempre a velocidade de condução ideal para alcançar o máximo rendimento.

Conforto

O R-MATIC está desenhado para trabalhar em ambiente partilhado com pessoas. O interface intuitivo proporciona

todos os controlos e informação necessários rapidamente. Além disso, o modo de condução dupla faz com que o R-MATIC possa alternar facilmente de modo automático para modo manual.

Fiabilidade

Totalmente integrado na gama de produtos de armazém, o R-MATIC aproveita todos os padrões de qualidade da Linde e a sua robusta tecnologia de navegação "DRIVEN BY BALYO". Sempre disponível, o R-MATIC será de grande ajuda no seu negócio 24/7 ao mesmo tempo que proporciona uma poupança de custos significativa.

Produtividade

Eficiência no trabalho e na manutenção. Com um sistema de diagnóstico informatizado e controlado por computador, combinado com um programa de manutenção preventiva; o R-MATIC está disponível em qualquer momento.

CARATERÍSTICAS

Sistema de condução

- Empilhador standard convertido em empilhador robotizado
- Modo de condução duplo - automático/manual
- Laser de navegação, laser de segurança (garfo para a frente e para trás), segurança lateral
- Computador incorporado, seta de paragem de emergência, pirilampo e sinal acústico

Navegação por geo-condução

- Tecnologia inovadora sem infraestrutura (sem refletor)
- Baseia-se nas características estruturais existentes (estantes, paredes, colunas...)
- Mapeamento e localização em tempo real
- Integração perfeita em designs existentes, extensão gradual ou utilização global



Segurança inteligente

- Campos de deteção de velocidade que se adaptam em tempo real
- Ajuste de segurança de acordo com o percurso
- Convivência natural com operários e outros empilhadores
- Deteção de paletes ou obstáculos graças ao scanner de laser traseiro

Interface de utilizador

- Ecrã tátil LCD de 7"
- Retrátil robotizado, estado do sistema e bateria
- Relatórios e gestão de tarefas em tempo real
- Localização da rota intuitiva
- Modo de manutenção com acesso por PIN
- Extração de registos mediante USB

Gestão de processos

- Deteção de paletes em 3D
- Software de controlo com interface WMS/ERP
- Software de gestão para o tráfego e missões
- Diferentes sistemas para ativar tarefas: botões de chamada, sensores, fotocélulas, PLC

Representado por:

Sujeito a modificações no interesse do progresso da engenharia. As ilustrações e os detalhes técnicos não são vinculativos para a construção real. Todas as dimensões estão sujeitas às autorizações habituais.

Linde Material Handling

Linde

Linde Material Handling Ibérica, S.A.

Zona Ind. do Passil, Lt 102-A Passil | 2890-182 Alcochete (Lisboa) | Portugal
Tel. +351 212 306 760 | Fax +351 212 306 772
www.linde-mh.pt | info@linde-mh.pt

DADOS TÉCNICOS

DE ACORDO COM VDI 2198

Características	1.1	Fabricante (designação abreviada)	LINDE/BALYO
	1.2	Modelo (designação de modelo do fabricante)	R-MATIC
	1.2a	Série	1120-00
	1.3	Sistema de tração	Bateria
	1.4	Condução	Robótico/Sentado
	1.5	Capacidade de carga	Q (kg) 1.600
	1.6	Distância ao centro de gravidade da carga	c (mm) 600 / 500
	1.8	Distância do eixo à face dianteira do garfo	x (mm) 347
	1.9	Base das rodas	y (mm) 1.453
Peso	2.1	Peso próprio (incl. bateria linha 6.5)	kg 4.000 ¹⁾
	2.3	Peso por eixo sem carga, frente/trás	kg 2.375 / 1.625
	2.4	Peso sobre eixos, garfo estendido, com carga, frente/trás	kg 860 / 4.740
	2.5	Peso sobre eixos, garfo recolhido, com carga, frente/trás	kg 2.096 / 3.504
Rodas e pneumáticos	3.1	Rodas: SE, pneumáticos, poliuretano	poliuretano
	3.2	Dimensões rodas, frente	Ø 360 x 130
	3.3	Dimensões rodas, trás	Ø 285 x 100
	3.5	Quantidade de rodas, frente/trás (x = motrizes)	1x/2
	3.6	Largura de via, frente	b ₀ (mm) 0
	3.7	Largura de via, atrás	b ₁ (mm) 1.490
Dimensões	4.1	Inclinação do mastro/garfo, frente/atrás	a / b (°) 2,0 / 4,0
	4.2	Altura do mastro, recolhido	h ₁ (mm) 3.430
	4.3	Altura de elevação	h ₂ (mm) 2.301
	4.4	Elevação	h ₃ (mm) 8.255
	4.5	Altura de mastro, estendido	h ₄ (mm) 9.001
	4.7	Altura do tejadilho de proteção (cabina)	h ₅ (mm) 2.516
	4.8	Altura do assento/plataforma de condução	h ₆ (mm) 910 - 1.040
	4.10	Altura braços de suporte	h ₇ (mm) 307,5
	4.19	Comprimento total	l ₁ (mm) 2.615 ¹⁾
	4.20	Comprimento até à face do garfo	l ₂ (mm) 1.325
	4.21	Largura total	b / b ₁ (mm) 1.561
	4.22	Secção de garfos de acordo com DIN ISO 2331	s / e / l (mm) 45x100x1.150
	4.23	Porta-garfos para ISO 2328, classe/tipo A, B	2A
	4.24	Largura do porta-garfos	b ₃ (mm) 830
	4.25	Abertura do garfo, mín/máx	b ₄ (mm) 316 / 710
	4.26	Largura entre as patas de alcance	b ₅ (mm) 920
	4.29	Extensão lateral	l ₃ (mm) 537
	4.31	Distância ao solo, desde a parte inferior do mastro	m ₁ (mm) 75
	4.32	Distância ao solo, centro	m ₂ (mm) 70
	4.33	Largura do corredor com palete 1.000x1.200 transversal	A ₁ (mm) 2.899 ^{1) 2) 3)}
4.34	Largura do corredor com palete 800x1.200 longitudinal	A ₂ (mm) 2.954 ^{1) 2) 3)}	
4.35	Raio de viragem (zona de segurança dianteira não incluída)	W _s (mm) 1.812	
4.37	Comprimento do chassis	l ₄ (mm) 1.969	
Rendimento	5.1	Velocidade de translação, com/sem carga	km/h 14 / 14 ⁴⁾
	5.2	Velocidade de elevação, com/sem carga	m/s 0,52 / 0,66
	5.3	Velocidade de descida, com/sem carga	m/s 0,55 / 0,44
	5.4	Velocidade de retração, com/sem carga	m/s 0,2
	5.8	Inclinação máxima superável, com/sem carga	% 10,0 / 10,0 ⁵⁾
	5.9	Tempo de aceleração, com/sem carga	s 4,9 / 4,7
5.10	Travão de serviço	Hidr. / mec.	
Motor	6.1	Motor de tração, capacidade S2 60 min	kW 6,5
	6.2	Motor de elevação, potência em S3 15 %	kW 14
	6.3	Bateria de acordo com DIN 43531 / 35 / 36 A, B, C, n°	° 43 531 / C
	6.4	Tensão da bateria, capacidade nominal (5h)	V / Ah 48 / 560 / 620 ¹⁾
	6.5	Peso da bateria (± 5 %)	kg 939
	6.6	Consumo energético de acordo com ciclo VDI	(kWh/h) Sob pedido
Outros	8.2	Pressão hidráulica para implementos	bar 200
	8.3	Fluxo de óleo para implementos	l / min 10
8.4	Nível de ruído junto do operador	dB (A) 63	

¹⁾ As distintas baterias podem alterar o peso do AGV

²⁾ Incluindo uma distância de corredor operacional de = 200 mm (mín.).

³⁾ Algumas especificações de empilhador requerem restrições de alcance.

Consulte a informação na tabela de mastros da Linde World

⁴⁾ Modo robótico: frente - trás: 2,0m/s - 0,8m/s

⁵⁾ Modo robótico: máx. 3%

