


AutoXing® AX6113 Intelligenter Transport Roboter (Lang Version) Technische Daten

<p>Bild</p>		
<p>Abmessungen</p>	<p>Höhe</p>	<p>1239 (mm)</p>
<p></p>	<p>Länge*Breite</p>	<p>595*638 (mm)</p>
<p></p>	<p>Leergewicht</p>	<p>60kg</p>
<p></p>	<p>Gehäuse</p>	<p>schwer entflammables ABS</p>
<p>Transport</p>	<p>Regal-Ebenen</p>	<p>4 Ebenen (einstellbar mit 2, 3 oder 4 Ebenen)</p>
<p></p>	<p>Abstände pro Ebene</p>	<p>4 Fächer mit Fachhöhen von: 187mm, 187mm, 187mm</p>
<p></p>	<p>Abschraubbar</p>	<p>Ebenen können einzeln abgeschraubt werden</p>
<p></p>	<p>Regal-Abmessung</p>	<p>574*495mm</p>
<p></p>	<p>Transportiert bis</p>	<p>80kg</p>
<p>Einsatzbereich</p>	<p>Wasser und Staubdichtigkeit</p>	<p>IP43; Akku: IP66</p>
<p></p>	<p>Einsatzdauer bis ca.</p>	<p>8h/Tag, 5 Jahre, 63072km</p>
<p></p>	<p>Umgebungstemperatur</p>	<p>-10 °C ~ 65 °C; UV Beständig; Korrosionsschutz</p>
<p></p>	<p>Lager Temperatur</p>	<p>-20°C~65°C</p>
<p></p>	<p>Temperatur Aufladen</p>	<p>5 bis 40°C (indoor)</p>
<p>Display</p>	<p>10.1" Monitor, Auflösung 1280*720</p>	
<p>Netzwerk Unterstützung</p>	<p>4G</p>	<p>möglich FDD B1/B3/B5/B8,TDD B38/39/30/41</p>
<p></p>	<p>5G</p>	<p>möglich, benötigt 5G Equipment bei Bedarf</p>
<p></p>	<p>Datenvolumen-Verbrauch</p>	<p>Pro Roboter 2GB/Monat</p>
<p></p>	<p>WLAN</p>	<p>WLAN Modul (AP6256) 2.4G&5GHz, für 802.11a/b/g/n/ac Protokoll</p>
<p>OS</p>	<p>Android 8.1+ Linux</p>	
<p>Sensoren</p>	<p>Ultraschall Sensoren</p>	<p>Erkennt Glasscheiben und transparente Materialien</p>
<p></p>	<p>Lidar*1</p>	<p>Erkennt Objekte im 360° Umkreis vom Roboter, um diesen auszuweichen</p>
<p></p>	<p>Fisheye Objektiv*2</p>	<p>215°FOV, Auflösung 640*480, erkennt Möbel/Gegenstände um 3D-Umgebungs-Plan anzulernen</p>
<p>Aufladen und Akku-Lebensdauer</p>	<p>Akku</p>	<p>Auflade-Spannung: 24V Akku-Kapazität: 15Ah Akku-Laufzeit: 10h Selbstaufladend per Ladestation Auflade-Dauer 4 Stunden</p>
<p></p>	<p>Spannungsversorgung</p>	<p>100~240VAC, 50/60Hz</p>
<p></p>	<p>Abmessungen Ladestation</p>	<p>Abmessung: 375mm*160mm*355mm Gewicht: 4.35kg Input: 100-240V~50/60 Hz Output: 29.4V==7.0A</p>
<p>System</p>	<p>Lidar</p>	<p>Unterstützt SLAM Algorithmus (Simultanes Anlernen der Karten) Abtast-Frequenz 4500 mal pro Sekunde Messbereich max: 10m Scangeschwindigkeit: 10Hz Scanbereich: 360° (6m-12m)</p>
<p>Visual</p>	<p>Optische Gegenstandserkennung</p>	<p>Weitererkennungsbereich FOV166° Fisheye Objektiv 1.5m</p>
<p></p>	<p>GPU</p>	<p>ARM® Cortex™-Dual core Cortex-A72 1.8/2.0GHz; Quad-core Cortex-A53 1.4GHz</p>
<p></p>	<p>Ram</p>	<p>4GB Dual channel LPDDR4</p>

Steuereinheit	Rom	32GB High speed eMMC
	DSP	Raspberry CM4
	CPU	ARM® Cortex™-Dual core Cortex-A72 1.8/2.0GHz; Quad-core Cortex-A53 1.4GHz
	Image Prozessor	ARM® Mail-T860MP4 GPU
		Unterstützt OpenGL ES 1.1/2.0/3.0,OpenCL1.2,Directx11
Eingebettete Hochleistungs-2D-Beschleunigungshardware		
H.264/H.265/VP9 bis zu 4Kx2K@60fps H.264/H.265; Der Decoder unterstützt 10-Bit-Decodierung 1080P multi-format video decoding, unterstützt H.264, VP8 and MVC		
Weitere Firmware	Beleuchtung	LED
	Not-Aus-Schalter	Befindet sich auf dem Fahrgestell. Zum Auslösen die rote Taste drücken
	Lautsprecher	8Ω15W, unterstützt TTS/ audio stream Ausgang
Einsatzbereich	Geschwindigkeit	0.3-1.2m/s (Einstellbar), Mensch geht ca. 1m/s
	Unterstützung Außenfahrbereiche	Roboter kann auch im Außenbereich bei trockenem Wetter eingesetzt werden
	Schwellen Höhe max.	17mm
	Maximale Steigung	8°
	Schwellen Breite max.	30mm
	Mindes-Durchfahrbreite	Mindestens 70cm Durchfahrtsbreite wird benötigt
	Aufzugstürbreite	Mindestens 75cm Türbreite
Tor-Breite	Mindestens 75cm Torbreite	