



Образец заказа:

TAV 2000 L0 UWB

TAV 2000: Тип
L0: Подъем
UWB: Система навигации

Образец заказа подъема

L: Подъем AGV в мм

Образец заказа системы навигации Tünkers :

Optical: Оптическая. CCD-камера в комбинации с видеопреобразователем распознает трек или QR-коды на полу.
Inductive: Индуктивная. Провода в полу и датчик частоты.
Laser: Лазерная. Отражатели и лазерно-навигационный датчик
UWB: UWB-маячок(в разработке)

Технические спецификации:

Тип	L	B	H
TAV 2000 L0	1727	800	481
TAV 2000 L100	1727	800	481
TAV 2000 L200	1727	800	481
TAV 2000 L300	1727	800	481

Тип	Тяговое усилие до [кг]	Грузоподъемность до [кг]	Скорость до [м/мин]	Вес ~ (кг)	Подъем [мм]	Рабочее время [час]	Питание [V/Ah]	Управление	Безопасность
TAV 2000 L0	6000	2000	60	350	0	8	24/140	Beckhoff	2 Laserscanner
TAV 2000 L100	6000	2000	60	350	100	8	24/140	Beckhoff	2 Laserscanner
TAV 2000 L200	6000	2000	60	350	200	8	24/140	Beckhoff	2 Laserscanner
TAV 2000 L300	6000	2000	60	350	300	8	24/140	Beckhoff	2 Laserscanner

Блок питания до 1500Ah

Допуски:

Точность позиционирования: +/- 3мм (индуктивная навигация) с системой точного позиционирования +/- 0,1мм (MCP80 по требованию)
Положение поворота: +/- 0,1°