

Equipaggiamenti

Equipaggiamenti di serie

Carrello modulare per una personalizzazione ottimale
Modulo di navigazione posto su un telaio robusto con illuminazione, consolle di comando, touch screen, modulo di comunicazione, navigazione laser (orizzontale e verticale)
Scanner di sicurezza anteriore e posteriore
Scanner a raggio laser 2D
Gestione software di trazione/sterzo e sollevamento
Robot Manager
Rack Editor
Forche torretta a L
Controllo di trazione ridondante per K-MATIC
Ciclo automatico delle forche
Estensione forche
LSC disponibile in varie versioni: con riconoscimento peso e carico, sensore carico o riconoscimento peso e carico
Abbassamento sincronizzato
Recupero di energia durante la frenatura o l'abbassamento della cabina

Equipaggiamenti opzionali

Laser di sicurezza laterale (sinistro e destro) per cambio di corsia
Montanti Simplex disponibili fino a 12 m
Montanti Triplex disponibili fino a 12 m. Montanti più alti disponibili su richiesta
Diverse dimensioni batteria (vani)
Rulliera batteria per sostituzione laterale
Vano batteria
Verifica elettrica per il corretto posizionamento della batteria
Pannello laterale per la batteria
Rulli guida antistatica
Assistenza rabbocco olio idraulico



Carrello elevatore VNA Robotic Portata fino a 1500 kg K-MATIC

Serie 011

Caratteristiche

Sistema di trazione

- Carrello robotizzato derivato dalla produzione di serie
- Doppia modalità di guida: automatica e manuale
- Navigazione laser (orizzontale e verticale), laser di sicurezza (anteriore, posteriore e laterali)
- Computer integrato, pulsante di arresto di emergenza, indicatori acustici e luminosi, blue spot



Geonavigazione

- Tecnologia innovativa senza infrastrutture aggiuntive (no riflettori)
- Basata su caratteristiche strutturali esistenti (muri, colonne, scaffali...)
- Mappatura e localizzazione in tempo reale
- Integrazione continua in strutture esistenti, estensione graduale o dislocamento globale



Sicurezza intelligente

- Adattamento della zona di rilevazione in base alla velocità
- Esclusiva zona di rilevazione dinamica in curva
- Coabitazione naturale con operatori e altri carrelli
- Rilevamento di pallet od ostacoli, grazie allo scanner laser posteriore



Interfaccia utente

- Touch screen 7" LCD
- Carrello, batteria e stato del sistema
- Gestione delle missioni e dei report in tempo reale
- Localizzazione intuitiva dei percorsi
- Modalità service con accesso PIN
- Estrazione dati tramite USB



Gestione delle operazioni

- Rilevamento pallet 3D
- Sensore di rilevamento distanza pallet
- Software di supervisione per gestione intelligente del traffico
- Diverse opzioni di avvio delle missioni: pulsanti, sensori, PLCs, software di supervisione, WMS/ERP...
- Rack editor

Sicurezza

Grazie alla gestione intelligente di sicurezza, il K-MATIC anticipa e reagisce in modo autonomo in base all'ambiente circostante. La rilevazione avanzata degli ostacoli interviene in tempo reale adattando la velocità di marcia per migliorare la produttività e garantire la massima sicurezza.

Prestazioni

L'esclusivo sistema di geonavigazione senza infrastrutture aggiuntive garantisce un cambio di corsia preciso e accurato. Il software di gestione (Robot Manager) interagisce con il software WMS/ERP. In configurazione singola o all'interno di una flotta di carrelli robotizzati, il K-MATIC può facilmente interagire con l'ambiente lavorativo del cliente (convogliatori, rulliere, punti di prelievo e deposito...).

Comfort

Il K-MATIC è originariamente progettato per lavorare in ambienti con presenza di personale e altri carrelli. L'interfaccia intuitiva HMI mostra in modo immediato tutti i comandi e le informazioni necessarie. Inoltre, la doppia modalità di guida, manuale e automatica, lo rende particolarmente versatile.

Affidabilità

Completamente integrato nella gamma dei carrelli da magazzino, il K-MATIC possiede tutti gli standard di qualità di Linde e l'affidabile tecnologia di navigazione "DRIVEN BY BALYO". Sempre disponibile, il K-MATIC supporta il business 24/7, garantendo notevoli risparmi.

Produttività

Efficienza sul lavoro, efficienza nel service. Grazie al sistema di diagnostica computerizzato e remoto e alla manutenzione programmata, il K-MATIC rimane disponibile in qualsiasi momento.



Linde Material Handling Italia SPA, Via del Luguzzone, 3 - 21020 Buguggiate (VA)
Telefono 0332.877.111 - Telefax 0332.463505, www.linde-mh.it, info@linde-mh.it



Dati tecnici (secondo VDI 2198)

		LINDE	LINDE	LINDE	
Caratteristiche	1.1	Costruttore			
	1.2	Modello	K-MATIC Esempio 0.7	K-MATIC Esempio 1.0	
	1.2a	Serie	011	011	
	1.3	Trazione: elettrico, diesel, benzina, GPL, corrente di rete	Batteria	Batteria	Batteria
	1.4	Tipo di guida: a mano, accomp., in piedi, seduto	In piedi/seduto	In piedi/seduto	In piedi/seduto
	1.5	Portata	Q (t)	0.7 ¹⁾	1.0 ¹⁾
Pesi	1.6	Baricentro	c (mm)	600	
	1.9	Passo	y (mm)	1586	
	2.1	Peso proprio	(kg)	7163 ²⁾	8801 ²⁾
	2.2	Peso sugli assali con carico ant./post.	(kg)	2251 / 5612	2963 / 6838
	2.3	Peso sugli assali senza carico ant./post.	(kg)	2692 / 4471	3496 / 5305
	Ruote, Telaio	3.1	Gommatura ant./post.: superelastica (SE), pneu. (P)	Vulkollan	Vulkollan
3.2		Dimensioni gommatura anteriore	Ø 406 x 170	Ø 406 x 170	
3.3		Dimensioni gommatura posteriore	Ø 370 x 160	Ø 370 x 160	
3.5		Ruote: numero ant./post. (x = motrice)	1x / 2	1x / 2	
3.6		Carreggiata anteriore	b10 (mm)	1490	
Dimensioni		3.7	Carreggiata posteriore	b11 (mm)	0
	4.2	Altezza minimo ingombro	h1 (mm)	2900	
	4.4	Sollevamento	h3 (mm)	3200	
	4.5	Altezza massimo ingombro	h4 (mm)	5755	
	4.7	Altezza tettuccio (cabina)	h6 (mm)	2555	
	4.8	Altezza sedile	h7 (mm)	460	
	4.11	Sollevamento supplementare	h9 (mm)	755 + 920	
	4.14	Altezza pedana sollevata	h12 (mm)	3660 ³⁾	
	4.15	Altezza forche abbassate	h13 (mm)	60	
	4.19	Lunghezza totale	l1 (mm)	3206 + 200	
	4.21	Larghezza totale	b1/b2 (mm)	1160 / 1700 ⁴⁾	
	4.22	Dimensione forche	s/e/l (mm)	50 x 120 x 1200	
	4.24	Larghezza piastra porta-forche	b3 (mm)	710	
	4.25	Larghezza esterna forche, min. /max.	b5 (mm)	470 / 640	
	4.27	Larghezza esterna rulli guida	b6 (mm)	1825	
	4.29	Corsa di estensione torretta	b7 (mm)	1500	
	4.31	Altezza libera dal suolo punto più basso con carico	m1 (mm)	40	
	4.32	Altezza libera dal suolo metà passo	m2 (mm)	87	
	4.34a	Corridoio con pallet 800 x 1200 longitudinale	Ast (mm)	1830	
	4.35	Raggio di volta	Wa (mm)	2052	
4.38	Distanza dal centro testa a centro ruote lato carico	l8 (mm)	999		
4.39	Centro testa	A (mm)	480		
4.40	Distanziale piastra porta forche	B (mm)	1650		
4.41	Larghezza torretta	F (mm)	240		
4.42	Larghezza corridoio di trasferimento, con/senza carico	Au (mm)	3625		
Prestazioni	5.1	Velocità di traslazione con/senza carico	(km/h)	10.5 / 10.5	
	5.2	Velocità di sollevamento con/senza carico	(m/s)	0.46 / 0.47	
	5.3	Velocità di abbassamento con/senza carico	(m/s)	0.45 / 0.45	
	5.4	Velocità di avanzamento montante con/senza carico	(m/s)	0.3 / 0.45	
	5.9	Tempo di accelerazione con/senza carico	(s)	6.0 / 6.0	
	5.10	Freno di servizio		Rigenerativa	
Motore	6.1	Motore di trazione - Potenza 60 min.	(kW)	7	
	6.2	Motore di sollevamento - Potenza 15%	(kW)	20	
	6.3	Batteria secondo DIN 43531/35/36 A, B, C, no		43 536 / A	
	6.4	Tensione / capacità nominale K5	(V)/(Ah)	80 / 465	
	6.5	Peso batteria (± 5%)	(kg)	1238	
	8.1	Tipo di trasmissione		Microprocessore	
10.7	Rumorosità all'orecchio del carrellista	(dB(A))	68		

1) Delta Q = 100 kg; da 500-1500 kg con torretta a L.
2) Valori con batteria, vedere riga 6.4/6.5.

3) Altezza di picking= h12 + 1600 mm = h28
4) b2: larghezza esterna telaio lato carico da 1160 a 1800 mm (carreggiata ruote anteriori -50mm)

