

# Fișă Tehnică Robot HoReCa T3



Categorie	Parametru	Valoare / Detalii
Performanta	Acoperire Maxima per Dispozitiv	200*200 mp [cite: 293]
Performanta	Latime Minima Trecere	75 cm
Performanta	Viteza Deplasare	0.1 ~ 0.8 m/s (ajustabila)
Performanta	Distanta Franare	90 cm (Sarcina maxima), 40 cm (Gol) [cite: 296]
Performanta	Unghi Panta	≤5 grade
Performanta	Autonomie Baterie	10h-12h
Performanta	Durata Viata Serviciu	20000h [cite: 301]
Performanta	Colaborare Multi-robot	Maxim 20 roboti [cite: 303]
Performanta	Livrare Multi-punct	Pana la 20 mese (O singura calatorie) [cite: 305]
Performanta	Raza Detectie Obstacole	≤1.5M [cite: 307]
Performanta	Capacitate Trecere Obstacole (Inaltime)	10mm [cite: 309]
Dimensiuni si Sarcina	Dimensiuni Robot (L*I*i)	489*623*1341mm
Dimensiuni si Sarcina	Greutate Robot	71Kg
Dimensiuni si Sarcina	Numar Tavi	3 (Demontabile)



Dimensiuni si Sarcina	Spatiu per Nivel	422*575*230mm (Standard); Ajustabil la 380mm (2 nivele) sau 690mm (fara tavi)
Dimensiuni si Sarcina	Capacitate Incarcare	40Kg total (10kg/nivel superior, 20kg nivel baza)
Hardware	Material Dispozitiv	ABS si aliaj de aluminiu
Hardware	Metoda Pozitionare	Pozitionare Laser / Fuziune Laser si Etichete
Hardware	Senzori	LiDAR, Vedere Stereo, Modul Imagine, Senzor Coliziune, IMU
Hardware	Acoperire Senzori	LiDAR: 360 grade, <=20m; Vedere Stereo 3D: 200 grade, 0.2-1.5m
Hardware	Ecran Tactil	11.6 inch (1920*1080)
Hardware	Memorie	2G RAM + 16G ROM
Hardware	Retea	Wi-Fi (2412-2472MHz)
Baterie si Incarcare	Tip Baterie	Baterie Litiu Ternar
Baterie si Incarcare	Capacitate Baterie	DC 25.9V 20.8Ah
Baterie si Incarcare	Timp Incarcare	5h
Baterie si Incarcare	Dimensiuni Statie Incarcare	305*220*146mm
Mediu	Temperatura / Umiditate	0-40 C; UR: 5%~85% [cite: 311]
Mediu	Temperatura Depozitare	-30 C - 60 C [cite: 311]
Sistem	Sistem Operare	Linux (Control) & Android (Interactiuni) [cite: 322]
Sistem	Funcții Aplicatie	Livrare, Croaziera, Returnare Vase, Livrare Multipla, Mod Sarbatorire, Mod Intampinare [cite: 322]
Sistem	Expresii	3 tipuri [cite: 322]
Pachet Standard	Continut	Robot*1, Suport Tava*3, Incarcator*1, Statie Incarcare*1, Manual*1, Suport Pahare (top)*1, Marker*2