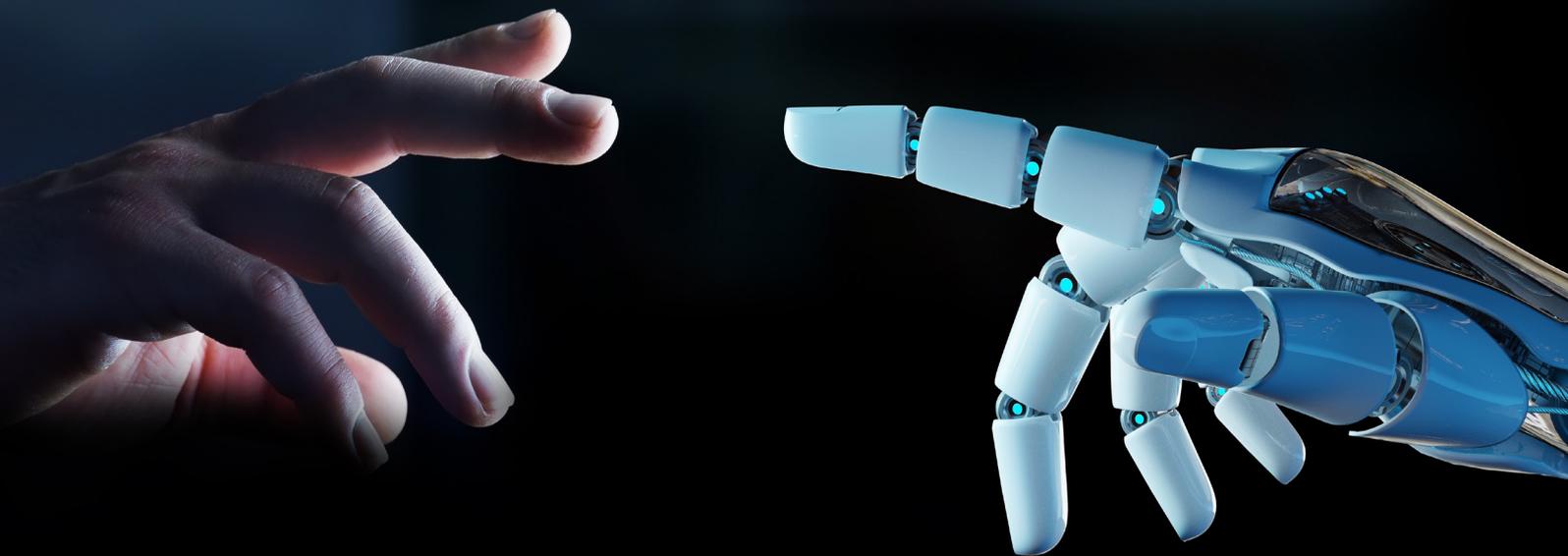


# TRANSFORMEZ VOTRE QUOTIDIEN



**Collaborative Mobile Robot**

Robot collaboratif de manutention

[WWW.JNOVTECH.COM](http://WWW.JNOVTECH.COM)

**JNOV**TECH

## LA MANUTENTION RÉINVENTÉE



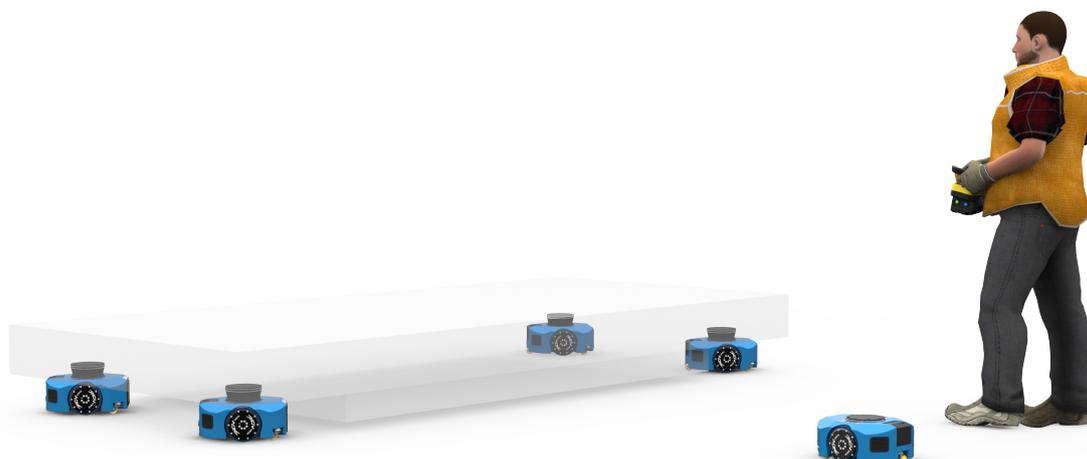
Les robots collaboratifs de la gamme **CMR** apportent une solution novatrice pour les problématiques actuelles liées au levage et à la manutention de charges.

A l'instar de l'Homme, les robots CMR **coopèrent** entre eux pour **s'adapter** à la masse et à la forme des objets. **Guidés par un seul opérateur**, ils facilitent les opérations de déplacement et de positionnement fin.

En collaborant par équipe de 2 à 4, ils décuplent leurs capacités et peuvent s'adapter à de multiples objets allant de **1 à 16 tonnes sans limite de forme**.

**Compacts et flexibles**, les robots CMR répondent aux besoins de manutention des usines du futur.

## UNE SOLUTION ULTRA FLEXIBLE



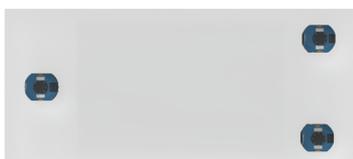
## Cas d'utilisation

### TRACTER



**Un seul robot** pour tracter des charges sur roulettes.  
**Deux robots** pour des déplacements **multi-directionnels**.

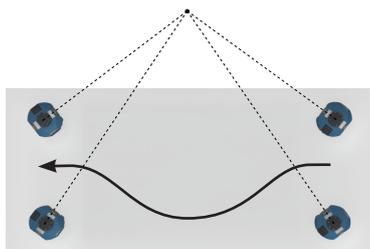
### LEVER - DÉPLACER - POSITIONNER



**Trois robots** ou plus pour **lever et déplacer** n'importe quelle charge de façon ultra précise.  
Combiner jusqu'à **4 robots** et découpler leur capacité.

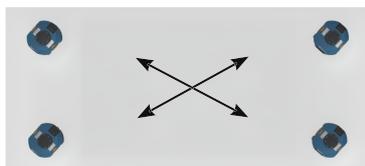
## Modes de direction (dès 2 robots)\*

# MULTI - DIRECTIONNEL



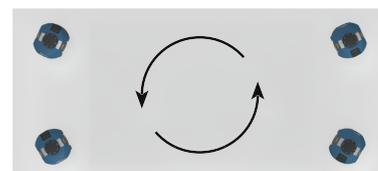
#### Mode voiture à 2 essieux directeurs :

Simple et intuitif, ce mode de direction naturel permet de naviguer dans des passages étroits.



#### Mode crabe :

Le mode crabe est plus adapté pour des approches latérales de positionnement.  
L'orientation des roues se fait en roulant ou à l'arrêt.



#### Mode autorotation :

L'autorotation permet à l'opérateur d'orienter la charge pour des procédures d'alignement par exemple.

\* Customisables

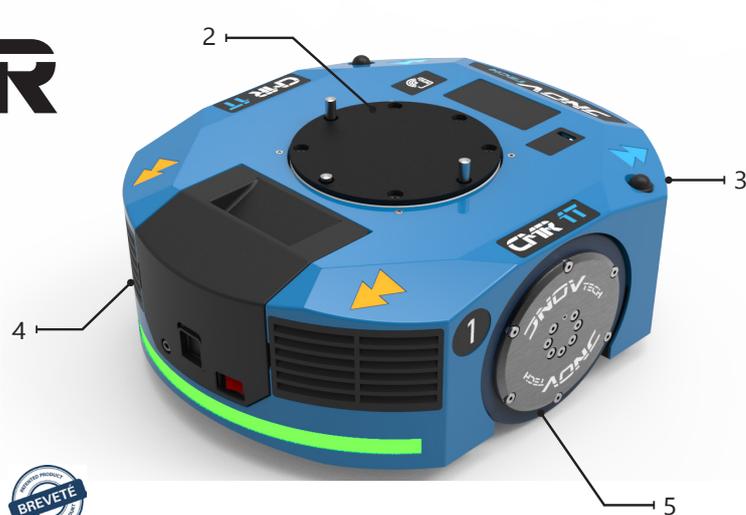
## Principaux avantages

- + Flexible
- + Précis
- + Compact

- + Simple
- + Sécurisé
- + Économique

## Description

# CMR



1. Radiocommande
2. Plateau rotatif de levage
3. Carterisation
4. Batterie amovible
5. Double roue motrice indépendantes



Le **plateau** offre une surface de prise large permettant une bonne stabilité et adhérence de la charge. Il garantit le positionnement du robot sous la charge par l'intermédiaire d'une interface.

La **radiocommande ergonomique** à joysticks proportionnels et écran de contrôle permet à l'opérateur de piloter la flotte de robots en toute simplicité. Elle dispose d'une technologie radio performante et fiable assurant la sécurité.

Les 2 **roues motrices à bandage polyuréthane** permettent des déplacements doux et précis sans aucun rippage. Ce qui procure une sensation de maîtrise et de confort pour l'utilisateur.

La **batterie amovible** offre la possibilité d'alterner entre plusieurs batteries afin de prolonger l'autonomie du système pour des usages intensifs.

## Caractéristiques générales

Capacité	De 1000 kg à 4 000 kg
Source d'énergie	Batterie Li-ion amovible, 1 000 m d'autonomie
Vitesse	De 1 mm/s à 2,5 km/h (40 m/mn)*
Précision	< 1 mm
Course de levage	De 50 mm à 80 mm selon version
Pente maximale d'utilisation	3 % à sa capacité maximale
Environnement d'utilisation	Intérieur et extérieur

\* Selon modèle

## Tailles disponibles



Capacité de levage et traction	1 000 kg	4 000 kg
L x l x H (mm)	385 x 315 x 170	575 x 500 x 335
Course de levage (mm)	50	80
Poids (hors batterie)	<20 kg	<100 kg

## Applications

Compte tenu de leur flexibilité, les robots **CMR** sont utilisables dans de nombreux cas de figure.

Ils permettent de faciliter les opérations de manutention dans les zones les plus exigües. Mais aussi de réaliser du positionnement et de l'assemblage de composants au sein de lignes de production industrielles.

Déplacement de chariots à roulettes dans l'industrie automobile.

« 2 Robots CMR-1T assurent la motricité par précharge sans décoller les roulettes. Cela permet de déplacer plusieurs chariots de 0.5T à 2T dans des allées étroites en toute simplicité »

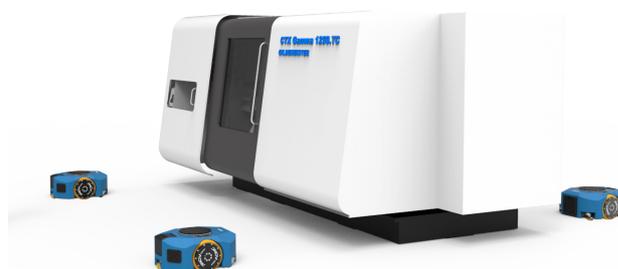


Assemblage de composants dans l'industrie aéronautique.

« 3 robots CMR-4T permettent la transitique poste à poste de bâtis de 10T. Mais aussi leur mise en référence sur le poste avec une précision millimétrique »

Mise en place de machine-outil et machine spéciales pour de l'aménagement de sites industriels.

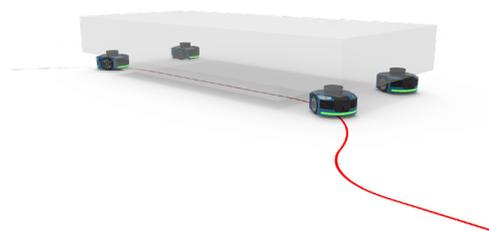
« 4 robots CMR-4T pour la manutention de machines de toutes formes allant jusqu'à 16T dans des zones restreintes »



## Option

Guidage semi automatique

« Ajout d'un mode permettant un déplacement suivant une trajectoire définie au sol »



## Contacts

✉ [sales@jnovtech.com](mailto:sales@jnovtech.com)

☎ +33 5 36 03 04 17