

MiR Hook



Usage prévu	
Robot mobile collaboratif avec crochet	Destiné aux opérations entièrement automatisées de collecte et de livraison des chariots
Caractéristiques	
Longueur x Largeur x Hauteur	1 180 mm ou 1 275 mm x 580 mm x 550 mm ou 900 mm (de la position la plus haute à la plus basse)
Hauteur au-dessus du sol	50 mm, hauteur d'accroche 50-390 mm
Poids (nu)	98 kg
Couleur	MiR100 : RAL 9010 – Blanc / MiR200 : RAL 7011 – Iron Grey
Charge maxi sur chariot	Avec une inclinaison <1% : MiR100 : 300 kg / MiR200 : 500 kg Avec une inclinaison de 5% : MiR100 : 200 kg / MiR200 : 300 kg
Vitesse et performance	
Autonomie	8-10 heures
Vitesse maximum	MiR100 : 1,5 m/s (5,4 km/h) / MiR200 : 1,1 m/s (4 km/h)
Rayon de braquage (sans chariot)	520 mm (autour du centre du robot)
Rayon de rotation (avec chariot)	Longueur totale du robot et du chariot plus de 550mm
Précision du positionnement (placement du chariot)	+/- 200 mm depuis le centre de la position, 10° de précision
Energie	
Batterie	Li-NMC, 24 V, 40 Ah
Temps de charge complète	3 heures (0-80% en 2 heures)
Environnement	
Température d'utilisation	+5°C à 50 °C (humidité entre 10-95% sans condensation)
Indice de protection	IP20
Communication	
Wifi	Dual-band wireless AC/G/N/B
Bluetooth	4.0 LE, portée : 10-20 m
Interface	USB et Ethernet
Capteurs	
SICK scrutateurs laser de sécurité	Modèle S300 avec couverture à 360° (2 pcs)
3D camera Intel RealSense	Détection des obstacles de 50 à 500 mm de haut
3D camera Intel RealSense sur crochet	Détection des objets sur le passage jusqu'à 2 000 mm au-dessus du sol
Capteur Ultrason	Présent sur la surface avant : détection des objets transparents
Chariot	
Longueur x Largeur x Hauteur	500 à 2 400 mm x 400 à 1 500 mm x 200 à 2 000 mm