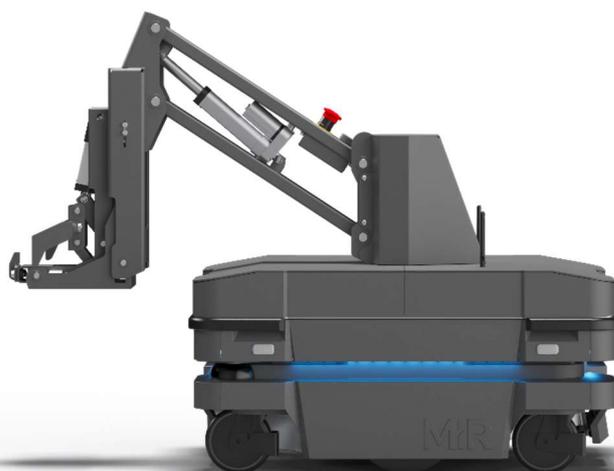


MiR250 Hook



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	800 mm x 580 mm x 600 mm
Hauteur de saisie	80 - 350 mm
Poids (nu)	188 kg
Couleur	RAL 7011 – Iron Grey
Charge maxi avec chariot	Jusqu'à 500 kg avec une inclinaison <1 % Jusqu'à 300 kg avec une inclinaison de 5%
Vitesse et performance	
Temps de fonctionnement actif avec charge utile max.	11,5 heures
Vitesse maximale	2 m/s (7,2 km/h) avec charge utile max.
Temps consacré au placement d'un chariot	18 sec
Temps consacré à la saisie d'un chariot	48 sec
Energie	
Batterie	Li-NMC, 48 V, 34,2 Ah
Rapport de chargement	Jusqu'à 1,12 heures
Environnement	
Température d'utilisation	+5°C à 40 °C
Indice de protection	IP21
Communication	
Wifi	Dual-band AC/G/N/B 2.4 & 5 GHz / Ethernet (API Rest, Modbus TCP/IP)
Interface	4 entrées numériques, 4 sorties numériques, 1 port Ethernet, 1 arrêt d'urgence auxiliaire
Capteurs	
SICK scrutateurs laser de sécurité	Modèle NanoScan3, couverture à 360° autour du robot (2 pcs)
3D camera Intel RealSense D435	Détection des obstacles à 1 800 mm de haut à une distance de 1 200 mm à l'avant du robot. Vision horizontale totale 114°. Vue au sol, distance minimale du robot : 250 mm.