

MiR250



Usage prévu	
Robot mobile collaboratif	Pour le transport interne des produits et l'automatisation de la logistique interne
Caractéristiques*	
Longueur x Largeur x Hauteur	800 mm x 580 mm x 300 mm
Hauteur au-dessus du sol	28 mm
Poids (nu)	97 kg
Surface de chargement	580 mm x 800 mm
Couleur	RAL 7011 – Iron Grey
Capacité de portée	250 kg (avec une pente maxi de 5%)
Vitesse et performance	
Autonomie	De 13 à 17,3 heures
Vitesse maximum	2 m/s (7,2 km/h)
Précision du positionnement	+/- 20 mm de la position +/- 3 mm par rapport au repère d'amarrage
Energie	
Batterie	Li-Ion, 48V, 34,2 Ah
Temps de charge complète	2 heures
Environnement	
Température d'utilisation	+5°C à 40 °C (humidité entre 10-85% sans condensation)
Indice de protection	IP21
Certifications	Possibilité version ESD
Communication	
Wifi	Dual-band wireless AC/G/N/B: 2,4 GHz et 5 GHz
Interface	4 entrées numériques, 4 sorties numériques, 1 port Ethernet 1 arrêt d'urgence auxiliaire
Capteurs	
SICK scrutateurs laser de sécurité	SICK Nanoscan3, FoV : 360° (2 pcs)
3D camera Intel RealSense	Détection des obstacles à 1 800 mm de haut à une distance de 1 200 mm à l'avant du robot. Vision horizontale totale de 114°, à une distance minimale de 250 mm (2 pcs)
Capteurs de proximité	8 pcs

*Données sous réserve de modification par le fabricant