

MiR250 Hook



Informations générales	
Robot mobile collaboratif avec crochet	Destiné aux opérations entièrement automatisées de Robot mobile autonome pour le transport interne de petites et moyennes charges
Caractéristiques*	
Longueur x Largeur x Hauteur	1130 - 1220 mm x 580 mm x 895 mm
Poids (nu)	202 kg
Couleur	RAL 7011 –Gris fer
Charge maxi avec chariot	Jusqu'à 500 kg avec une inclinaison <1 % Jusqu'à 300 kg avec une inclinaison de 5%
Garde au sol	28 mm
Vitesse et performance	
Temps de fonctionnement actif avec charge utile max.	10 heures
Vitesse maximale	2 m/s (7,2 km/h) avec charge utile max.
Largeur opérationnelle du couloir	2,25 m (configuration par défaut avec chariot = 70 x 115cm)
Largeur opérationnelle de l'embrasure de porte	1,70 m (configuration par défaut avec chariot = 70x 115cm)
Energie	
Batterie	Li-Ion, 48 V, 34,2 Ah
Rapport de chargement	Jusqu'à 1,16 heures
Environnement	
Température d'utilisation	+5°C à 40 °C
Indice de protection	IP21
Communication	
Wifi	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	Crochet : 1 intel realSense D435 orienté vers l'arrière pour la détection des chariots

*Données sous réserve de modification par le fabricant