

## Usage prévu

Robot mobile collaboratif destiné à de petites tâches de transport dans l'industrie, la logistique et les soins de santé

## Dimensions

Longueur	890 mm
Largeur	580 mm
Hauteur	352 mm
Hauteur au dessus du sol	50 mm
Poids (nu)	67 kg
Surface de chargement	600 x 800mm

## Couleur

RAL 9010 Blanc

## Capacité

Porté	100 kg (avec une pente maxi de 5%)
Tracté	300 kg (se reporter aux spécifications de MiRHook 100)

## Vitesse et performance

Autonomie	10 heures ou 20 km
Vitesse maximum	En avant: 1.5 m/s (5.4 km/h) / En arrière: 0.3 m/s (1 km/h)
Rayon de braquage	520 mm (autour du centre du robot)
Précision de positionnement	+/-50 mm du positionnement, +/-10 mm par rapport au repère d'amarrage
Écart praticable et tolérance du bas de caisse	20 mm

## Energie

Batterie	Li-NMC, 24 V, 40 Ah; Temps charge complète: 3h (0-80%: en 2 heures)
Chargeur	Input: 100-230 V ac, 50-60 Hz / Output: 24 V, max 15 A

## Environnement

Température d'utilisation	+5°C to 50°C (Humidité 10-95% sans condensation)
Indice de protection	IP 20

## Communication

Wi-Fi	Dual-band wireless AC/G/N/B
Bluetooth	4.0 LE, portée: 10-20 m
Interface	USB et Ethernet

## Capteur

SICK scrutateur laser S300 (avant et arrière)	Modèle S300 avec couverture à 360° (2 unités)
3D camera Intel RealSense™	Détection des obstacles de 50 à 500mm de haut
Scanner Ultrason	4 émetteurs/récepteur pour détection obstacles transparents

## Module supérieur

Hauteur max. entre le sol et la partie supérieure	1800 mm
Centre de gravité	Inférieur à 900 mm au-dessus du sol



