

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 7011 Gris Métal

Capacité

Porté	200 kg (avec une pente maxi de 5%)
Tracté	500 kg (se reporter aux spécifications de MiRHook 200)

Vitesse et performance

Autonomie	10 heures ou 15 km
Vitesse maximum	En avant: 1.1 m/s (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	IP20

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



