

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 800 mm

Couleur

RAL 9010 Pure White

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

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

Capteurs

SICK scrutateur laser de sécurité 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	État actuel: En développement. Application: Détection des objets 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



