

## 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 Iron Grey

## 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   |
| Certifications            | ESD certifié                                     |

## Communication

|           |                             |
|-----------|-----------------------------|
| Wi-Fi     | 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 500 mm 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 |



