

Bestimmungsgemäße Verwendung

Kollaborativer mobiler Roboter Interner Transport schwerer Lasten und Paletten in Industrie und Logistik

Abmessungen

Länge 1350 mm
 Breite 920 mm
 Höhe 320 mm
 Gewicht (ohne Ladung) 250 mm
 Ladefläche 1300 x 900 mm

Farbe

RAL 7011 Iron Grey

Nutzlast

Nutzlast Roboter 500 kg

Geschwindigkeit und Leistungsfaktoren

Batterielaufzeit 8 Stunden
 Höchstgeschwindigkeit 2 m/s (7,2 km/h)
 Rampen und Neigungen 5 % Steigung auf 10 Meter mit 0,5 m/s

Stromversorgung

Batterie Li-NMC, 48 V, 40 Ah
 Ladezeit 1 Stunde
 Batterieladezyklen Mind. 600 Zyklen
 Externes Ladegerät (Kabel oder Andocken) Eingang: 100–230 V AC, 50–60 Hz / Ausgang: 48 V, max. 40 A

Umgebung

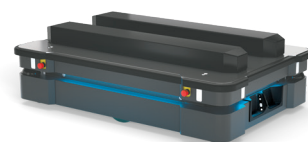
Umgebungstemperaturbereich +5 °C bis 40 °C (Luftfeuchtigkeit: 10–95 % nicht kondensierend)
 Zertifizierungen Entspricht ISO/EN 13849
 Erfüllt EMV-Anforderungen für den leichten und herkömmlichen industriellen Einsatz

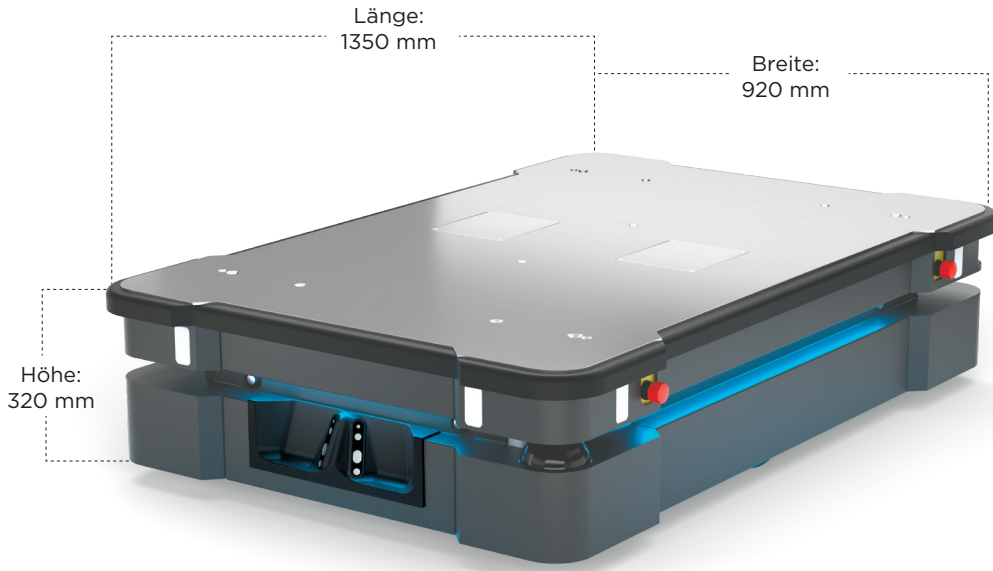
Kommunikation

WLAN Dualband, drahtlos, AC/G/N/B
 Ein- und Ausgänge 1 Ethernet-Anschluss mit Modbus-Protokoll
 Strom: 3 x 24 V Ausgang
 4 Eingänge, 4 Ausgänge (IEC 61131-2)
 Sicherheitsein- und -ausgänge (8 Eingänge, 4 Ausgänge)
 Joystick (Kabel) Für manuelle Steuerung

Sensoren

SICK microScan3-Sicherheitssystem (2 Stk.) Optischer 360°-Schutz um den Roboter
 3D-Kamera (2 Stk.) Erkennung von Gegenständen vor dem Roboter:
 30–3.500 mm über dem Boden





MIR500 DE 07 2018 PAGE2

