

Usò previsto

Robot mobile collaborativo Per piccole attività di trasporto nel settore manifatturiero, logistico e dell'assistenza sanitaria

Dimensioni

Lunghezza	890 mm
Larghezza	580 mm
Altezza	352 mm
Altezza dal suolo	50 mm
Peso (senza carico)	67 kg
Superficie di carico	600 x 800mm

Colore

RAL 9010 Pure White

Carico utile

Carico utile del robot	100 kg (pendenza massima del 5%)
Capacità di traino	300 kg (consultare le specifiche del MiRHook 100)

Velocità e prestazioni

Autonomia	10 ore o 20 km
Velocità massima	Avanti: 1,5 m/s (5,4 km/h) / Indietro: 0,3 m/s (1 km/h)
Raggio di sterzo	520 mm (rispetto al centro del robot)
Precisione del posizionamento	+/- 50 mm dalla posizione, +/- 10 mm dal segno di arresto
Dislivello superabile e tolleranza sull'anteriore	20 mm

Alimentazione

Batteria	Li-NMC, 24 V, 40 Ah; tempo di carica: fino a 3 ore (0-80%: 2 ore)
Caricabatterie	Ingresso: 100-230 Vca, 50-60 Hz / Uscita: 24 V, max 15 A

Caratteristiche ambientali

Temperatura ambientale	Da +5 °C a +50 °C (umidità 10-95% senza condensa)
Grado di protezione	IP 20

Comunicazione

Wi-Fi	Wireless dual band AC/G/N/B
Bluetooth	4.0 LE, portata: 10-20 m
I/O	USB e Ethernet

Sensori

Scanner laser di sicurezza SICK S300 (anteriore e posteriore)	Protezione visiva a 360°
Telecamera 3D Intel RealSense™	Rilevamento di oggetti sul percorso, a 50-500 mm di altezza dal suolo
Scanner a ultrasuoni (4 unità)	Stato attuale: sviluppo in corso. Uso: rilevamento di oggetti trasparenti

Modulo superiore

Altezza max dal suolo alla sommità	1800 mm
Baricentro	Inferiore a 900 mm dal suolo



