

## 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)	65 kg
Superficie di carico	600 x 800 mm

## Colore

RAL 7011	Iron Grey
----------	-----------

## Carico utile

Carico utile del robot	200 kg (pendenza massima del 5%)
Capacità di traino	500 kg (consultare le specifiche del MiRHook 200)

## Velocità e prestazioni

Autonomia	10 ore o 15 km
Velocità massima	Avanti: 1,1 m/s (4 km/h) / Indietro: 0,3 m/s (1 km/h)
Raggio di sterzo	520 mm (rispetto al centro del robot)
Precisione di 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 (con cavo): fino a 4.5 ore (0-80%: 3 ore); tempo di ricarica (con charging station): fino a 3 ore (0-80%: 2 ore)
Caricabatterie esterno	Ingresso: 100-230 V ac, 50-60 Hz / Uscita: 24 V, max 10 A

## Caratteristiche ambientali

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

## Comunicazione

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

## Sensori

Scanner laser di sicurezza SICK S300 (anteriore e posteriore)	Protezione visiva a 360° intorno al robot
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



