

Bestimmungsgemäße Verwendung

Kooperativer mobiler Roboter	für kleinere Transportaufgaben in Produktion, Logistik, und Gesundheitswesen
------------------------------	--

Abmessungen

Länge	890 mm
Breite	580 mm
Höhe	352 mm
Bodenfreiheit	50 mm
Gewicht (ohne Ladung)	67 kg
Ladefläche	600 x 800mm

Farbe

RAL 9010	Pure White
----------	------------

Nutzlasten

Roboter Nutzlast	100 kg (maximal 5% Steigung)
Anhängelast	300 kg (siehe MiRHook 100 Spezifikationen)

Geschwindigkeit und Leistungsfaktoren

Reichweite	10 Stunden oder 20 km
Höchstgeschwindigkeit	vorwärts: 1,5 m/s (5,4 km/h) / rückwärts: 0,3 m/s (1 km/h)
Wendekreis	520 mm (um Robotermitte)
Positionierungsgenauigkeit	+/-50 mm zur Position, +/-10 mm zur Andockmarkierung
Überwindbare Toleranz für Lücken und Schwellen	20 mm

Stromversorgung

Batterie	Li-NMC, 24 V, 40 Ah; Ladezeit: bis zu 3 Stunden (0-80 %: 2 Stunden)
Internes Ladegerät	Eingang: 100-230 V AC, 50-60 Hz / Ausgang: 24 V, max. 15 A

Umgebung

Umgebungstemperaturbereich	+5 °C bis +50 °C (Luftfeuchtigkeit: 10-95 % nicht kondensierend)
Schutzart	IP 20

Kommunikation

Wi-Fi	Dualband, drahtlos, AC/G/N/B
Bluetooth	4.0 LE, Reichweite: 10-20 m
Ein- und Ausgänge	USB und Ethernet

Sensoren

SICK-Sicherheitslaserscanner S300 (vorne und hinten)	Optischer 360°-Schutz
3D kamera Intel RealSense™	Erkennung von Gegenständen im Fahrweg 50-500 mm über dem Boden
Ultraschallscanner (4 St.)	Derzeitiger Status: In Entwicklung. Applikation: Erkennung von transparenten Gegenständen.

Aufsatzmodul

Max. Höhe vom Boden	1800 mm
Schwerpunkt	Unter 900 mm über dem Boden



