

# MiR250 Specifikationer

## Generel information

Type	Autonom Mobil Robot (AMR)
Brugsdesign	Intern transport af varer, automatisering af intern logistik
Produktlevetid	5 år
Standard dække farve	RAL7011
ESD dække farve	RAL9005
Topplade	Anodiseret aluminium, 5 mm

## Dimensioner

Længde	800 mm
Højde	580 mm
Bredde	300 mm
Vægt	83 kg
Frigang fra jorden	30 mm
Hjuldiameter (drejhjul)	125 mm
Wheel diameter (drive wheel)	200 mm (ledende)
Belatsningsoverflade	800 mm x 580 mm

## Nyttelast

Max nyttelast	250 kg
Accelerationsgrænser med nyttelast	1.0 m/s <sup>2</sup>

## Dykning og navigation

Maksimal hastighed	2.0 m/s
Præcision, docking	+/- 5 mm
Minimum bredde: dør	Dæmpet personaldetekteringsmiddel: 800 mm

## Batteri, opladning

# MiR250 Specifikationer

---

**Opladningsmuligheder** MiRCharge 48V & 48V kabel oplader

---

**Aktiv driftstid** 10 timer

---

**Opladningstid, MiRCharge 48V, 10% to 90%** 1 time

## Miljø

---

**Omgivelsestemperatur, drift** +5°C til 40°C

---

**Omgivelsestemperatur, opbevaring** -10°C til 60°C

---

**Fugtighed** 10-95% ikke-kondenserende

---

**Miljø** Kun til indendørs brug

---

**IP klassificering** IP21

## Sikkerhed

---

**Sikkerhedsstandarder for industrikræfter** Design i overensstemmelse med de nuværende standarder

---

**EMC** Design i overensstemmelse med de nuværende standarder

## Overholdelse og godkendelser

### Forbindelse, I/O

---

**I/O forbindelser** 4 digitale inputs, 4 digitale outputs (GPIO), 1 Ethernet-port, 1 Hjælpestop

---

**Wifi forbindelse** Router: 2.4 GHz og 5 GHz. Intern computer: WiFi adapter: 2.4 GHz og 5 GHz, 2 interne antenner.

---

**Wifi protokol** Router: 2.4 GHz 802.11 g/n, 5 GHz 802.11 a/n/ac. Intern computer: 802.11 a/b/g/n/ac.

---

**Strøm til topmoduler** 48 V / 10 A 48 V Sikker / 10 A

### Sensorer og kameraer

---

**Laser scannere** 2 pcs.: SICK Nanoscan3. FoV: 360°

---

**3D kamera** 2 stk.: Intel RealSense D435. FoV: Opdager genstande, der er 1800 mm høje i en afstand af 1200 mm foran robotten. 114 ° total vandret udsigt. Områdevisning, mindsteafstand fra robot: 250 mm

---

**Nærhedsfølere** 8 pcs