

# MiR 250



El MiR250 es un AMR más flexible que puede funcionar las 24 horas del día y es increíblemente fácil de configurar para mejorar la productividad. Su huella más pequeña y su mayor adaptabilidad ayudan a optimizar la logística interna sin cambiar el diseño.

## Uso concebido

### Robot Móvil Autónomo (AMR)

Para el transporte interno de mercancías y la automatización de la logística interna

## Dimensiones

Longitud	800 mm
Anchura	580 milímetros
Distancia desde el suelo	25-28 mm
Peso (sin carga)	83 kilogramos

Superficie de carga	800 mm x 580 mm
Diámetro de rueda (Rueda motriz)	200 mm
Diámetro de rueda (Rueda giratoria)	125 mm
Dimensiones para el montaje de aplicaciones superiores	Huella del robot. Póngase en contacto con MiR es caso de necesitar una aplicación superior de mayor tamaño.

## Color

Color RAL	RAL 7011 / Hierro gris
Color RAL - versión ESD	RAL 9005 / Negro señales

## Capacidad de carga

Capacidad de carga del robot	250 kilogramos
Colocación de la carga útil	Posición de COM según la Guía de Usuario

## Velocidad y rendimiento

Tiempo de ejecución	13 horas (carga completa) - 17,4 horas (sin carga)
Velocidad máxima	2,0 m / s (7,2 km / h)
Autonomía	22 horas
Tolerancia de huecos y repisas transitables	20 mm
Espacio necesario para girar en U alrededor de un obstáculo / pared	1500 mm (MiR250 dinámico: 1250 mm)
Ancho mínimo de puerta	1300 mm (MiR250 dinámico: 950 mm)
Tamaño mínimo del objeto detectable (escáner)	20 mm a 1,0 m, 70 mm a 2,5 m
Vida del diseño del producto	Cinco años

## Batería y carga

Batería	Li-NMC, 48 V, 36 Ah
Relación de carga	1:17 (por ejemplo, carga de 30 minutos = 8.3 horas de tiempo de ejecución con carga completa)
Opciones de carga	MiR Charge 48V, Battery Charger 48V 12A , Cable Charger Lite 48V 3A
Tiempo de carga, MiRCharge 48V, 10% a 90%	70 minutos

Tensión de la batería	47.7 V nominal, min 41 V, max 54 V
Corriente de carga, MiRCharge 48V	35 A
Ciclo de carga de la batería	Mínimo de 3000 ciclos

## Entorno

Rango de temperatura ambiente	+5 °C a 40°C
Clase IP	IP 21
Cumplimiento	CE, EN1525, EN12895, EN61000-6-2, EN61000-6-4:2007 + A1 y ANSI B56.5, Certificación ESD - opcional
Humedad	10-95 % sin condensación
Altitud máxima	2000 m

## Comunicación

Conexión WiFi	Router: 2,4 GHz 802,11 g/n, 5 GHz 802,11 a/n/ac. Ordenador interno: 802,11 a/b/g/n/ac
Conexiones E/S	4 entradas digitales, 4 salidas digitales (GPIO), 1 puerto Ethernet, 1 parada de emergencia auxiliar
Protocolo de WiFi	Router: 2.4 GHz 802.11 g/n, 5 GHz 802.11 a/n/ac. Internal computer: 802.11 a/b/g/n/ac

## Sensores

Sistema de seguridad SICK NanoScan3 (2 uds.)	Escáneres láser de seguridad SICK (frontal y trasero) Protección visual de 360° alrededor del robot
Cámara 3D (2 uds.)	2 uds.: Intel RealSense D435. FoV: Detecta objetos situados a una altura de 1800 mm y a una distancia de 1200 mm delante del robot. 114° de vista horizontal total. Vista desde el suelo, distancia mínima desde el robot: 250 mm
Sensores de proximidad	8 uds.

## Seguridad

Evitación de colisiones	Activado por un humano u otro obstáculo en el camino del viaje.
Parada de Emergencia	Se activa presionando el botón de parada de emergencia

## Luces y audio

Audio	Zumbador, altavoz
-------	-------------------

**Luces de señal**

Luces indicadoras en los cuatro lados, ocho señales de luces (dos en cada esquina).

**Mantenimiento**

---

**Compuertas de mantenimiento**

Compuertas de mantenimiento en los cuatro lados del robot.

---

**Intervalo de servicio**

Seis meses