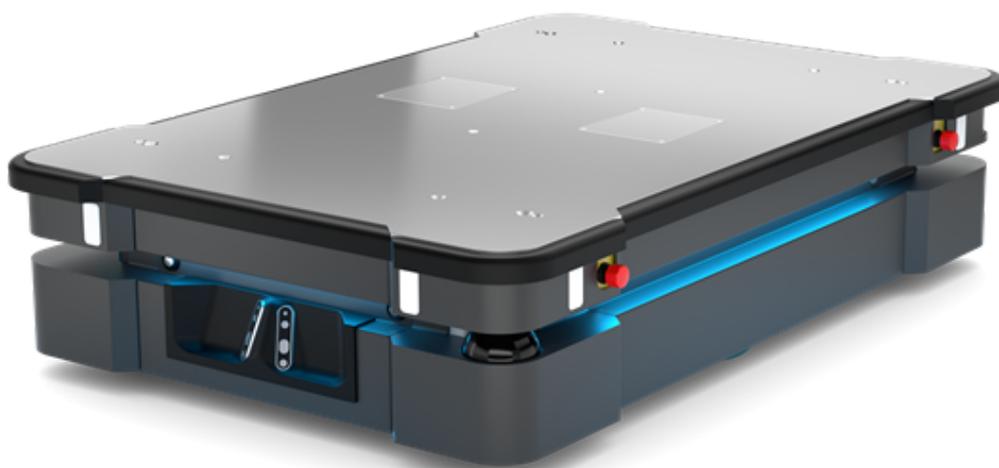


# MiR500



El MiR500 ha sido diseñado para automatizar el transporte de palés y de cargas pesadas en diferentes sectores. Con una carga útil de 500 kg y una superficie de 1350x920 mm, el MiR500 es un robot móvil autónomo colaborativo grande y robusto.

## Uso concebido

**Robot móvil colaborativo**

para el transporte interno de cargas pesadas y palés dentro de la industria y la logística

## Dimensiones

<b>Longitud</b>	1350 mm / 53 pulg
<b>Anchura</b>	920 mm / 36,2 pulg
<b>Altura</b>	320 mm / 12,6 pulg
<b>Peso (sin carga)</b>	226 kg / 498 lbs

Superficie de carga	1300 x 900 mm
Altura con Elevador de palés MiR500	407 mm / 16,0 pulg
Altura con Elevador MiR500	414 mm / 16,3 pulg
Peso con Elevador de palés MiR500	290 kg / 639 lbs
Peso con Elevador MiR500	341 kg / 752 lbs

## Color

RAL 7011	Gris Huerro
----------	-------------

## Capacidad de carga

Capacidad de carga del robot	500 kg / 1100 lbs
------------------------------	-------------------

## Velocidad y rendimiento

Autonomía	8 horas
Velocidad máxima	2.0 m/s (7.2 km/h)
Radio de giro	2000 mm
Precisión del marcador VL	Posición (centro del robot): +/-5/ 0,2". Ángulo: +/- 1°

## Alimentación

Batería	Li-NMC, 48 V, 40 Ah
Tiempo de carga	Con estación de carga: 1 hora (del 10 % al 90 %) / Con cable: 2 horas (del 10 % al 90 %)
Ciclo de carga de la batería	Mínimo de 1000 ciclos
Cargador externo - Cable o anclaje	Entrada: 100-230 VCA, 50-60 Hz / Salida: 48 V, max 40 A

## Entorno

Rango de temperatura ambiente	De +5 °C a 40 °C (humedad del 10-95 %, sin condensación)
Certificaciones	Conforme a ISO/EN 13849 Requisito CEM para el uso en la industria ligera y el uso industrial

## Comunicación

WiFi	AC/G/N/B inalámbrico de doble banda
E/S	Una conexión Ethernet con protocolo Modbus, Alimentación: 3 salidas

de 24 V 4 entradas, 4 salidas (IEC61131-2)

## Sensores

---

**Sistema de seguridad SICK Microscan3 (2 uds.)**

Protección visual de 360° alrededor del robot

---

**Cámara 3D (2 uds.)**

2 uds.: Intel RealSense D435. / FoV: Detecta objetos situados a una altura de 1.700 mm y a una distancia de 950 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.

---

## Cumplimiento y aprobaciones

---

**Normas de seguridad**

CE, EN1525, ANSI B56.5 & ISO 3691-4\* (\*Bajo preparación)

---

**EMC**

EN12895, EN61000-6-2, EN61000-6-4