

# MiR 1000



MiR1000 está diseñado para automatizar y optimizar el transporte interno de cargas pesadas y paletas con una carga útil total de 1000 kg. Puede transportar cargas pesadas sin ninguna medida de seguridad exterior, incluso en entornos muy dinámicos.

## Información general

<b>Uso designado</b>	Para el transporte interno de cargas pesadas y palets dentro de la industria y la logística
<b>Escribe</b>	Robot móvil autónomo (AMR)
<b>Color</b>	RAL 9005 / Negro señales
<b>Material de la cubierta</b>	Cubiertas laterales: acero, con recubrimiento de polvo. Tapa superior: Aluminio, anodizado
<b>Vida del diseño del producto</b>	5 años o 20000 horas, lo que ocurra primero
<b>Descargo de responsabilidad</b>	Las especificaciones pueden variar según las condiciones locales y la configuración de la aplicación.

## Dimensiones

<b>Largo</b>	1 350 mm   53,1 pulgadas
<b>Ancho</b>	910 mm   35,8 pulg
<b>Altura</b>	322 mm   12,7 pulg
<b>Peso</b>	231 kg   509 libras
<b>Claridad del piso</b>	40 mm   1,2 pulg
<b>Superficie de carga</b>	1 249 x 789 mm   49,2 en x 31 en
<b>Dimensiones para el montaje de módulos superiores</b>	Huella de robot. Comuníquese con MiR si necesita un módulo superior más grande.

## Carga útil

<b>Carga útil máxima</b>	1 000 kg   2200 libras
<b>Huella de carga útil</b>	Huella de robot. Póngase en contacto con MiR si se requiere una huella de carga útil mayor.
<b>Capacidad de elevación total con un MiR EU- / US- / Shelf-lift instalado:</b>	1 000 kg   2200 libras

## Velocidad y rendimiento

<b>Velocidad máxima (con carga útil máxima en una superficie plana)</b>	1,2 m / s (4,3 km / h)   3,9 pies / s (2,7 mph)
<b>Ancho mínimo para pivotar</b>	Con configuración predeterminada: 2 600 mm   102,4 pulg. Con configuración mejorada: 2 500 mm   98,4 pulg
<b>Ancho mínimo del pasillo</b>	Con tamaño predeterminado: 2 100 mm   82,7 pulgadas
<b>Distancia mínima entre cargadores</b>	750 mm   29,5 pulgadas, si el robot puede acercarse al cargador en un ángulo de 80-100 ° a la pared
<b>Tiempo de funcionamiento activo sin carga útil</b>	15 horas

## Batería y cargador

<b>Opciones de carga</b>	MiR Charge 48V, cargador de batería 48V 12A, cable cargador Lite 48V 3A
<b>Carga MiR 48V</b>	The robot communicates with MiR Charge 48V through CAN interface. Charging starts only when the robot connection is present.
<b>Charging current, MiR Charge 48V</b>	Up to 40 A depending on battery temperature and constant voltage ramping down towards end of charge cycle.
<b>Charging current, cable charger</b>	12 A or 3 A
<b>Charging time with cable charger</b>	2 hours with 20 A charger. 3.5 hours with 12 A charger
<b>Battery voltage</b>	48 V
<b>Battery capacity</b>	2 kWh (40 Ah at 48 V)

Standby time (robot is on and idle)

26 hours (100 to 0%)

## Environment

Ambient temperature range, operation	5°C to 40°C   41°F to 104°F according to ISO3691-4 section 4.1.2
Ambient temperature range, storage	-10°C to 60°C   14°F to 140°F
Humidity	10-95% non-condensing
Environment	For indoor use only
Floor conditions	Can withstand driving through small puddles of water on the floor, maximum 4 mm deep. Wet floors should be risk assessed as braking distance can be affected.
IP class	IP21

## Compliance

EMC	EN61000-6-2, EN61000-6-4, (EN12895)
Safety standards for industrial vehicles	CE, EN1525, ANSI B56.5, ISO3691-4, RIA15.08, ISO13849-1

## Safety

Safety functions	Five safety functions according to ISO 13849-1. MiR1000 stops if a safety function is triggered
Personnel detection safety function	Triggered by a human or other obstacle in the path of travel.
Emergency stop	Triggered by pressing the Emergency stop button.
Overspeed avoidance	Prevents the robot from driving faster than the predefined safety limit

## Communication

I/O connections	4 digital inputs, 4 digital outputs, 1 Ethernet port
WiFi (router)	Dual-band wireless AC/G/N/B
WiFi connection	Router: 2.4 GHz and 5 GHz. Internal computer: WiFi adapter: 2.4 GHz and 5 GHz, 2 internal antennas.
Communication protocol	REST, Modbus

## Sensors

SICK safety laser scanners	2 pcs microScan3 (front and rear) 360° visual protection around robot
3D cameras	2 pcs 3D camera Intel RealSense™ D435.FoV height: 1 700 mm   66.9 inFoV distance in front of robot: 950 mm   37.4 inFoV horizontal angle: 114°FoV minimum distance in front of robot for ground view: 250 mm   9.8 in
Proximity sensors	8 pcs



📍 Oficinas  
Ronda Ponent, 116  
08201 Sabadell - Barcelona

☎ 937 478 903

📍 Smart Factory Lab  
C/Girona, 159  
08201 Sabadell - Barcelona

✉ [vicosystems@vicosystems.com](mailto:vicosystems@vicosystems.com)

🌐 [vicosystems.com](http://vicosystems.com)