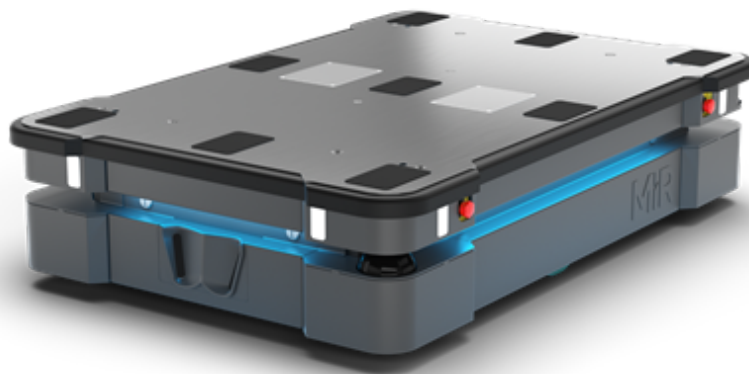


# MiR 600



El MiR600 es un AMR más fuerte y seguro. El MiR600 cumple con los más altos estándares de robots disponibles, lo que lo hace superior a otros AMR en el mercado.

## Información general

<b>Uso designado</b>	Para el transporte interno de mercancías y automatización de la logística interna
<b>Escribe</b>	Robot móvil autónomo (AMR)
<b>Color</b>	RAL 7011 / Gris Hierro
<b>Vida del diseño del producto</b>	Cinco años o 20 000 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>Claridad del piso</b>	25 - 27 mm   1.0 - 1.1 pulgadas
<b>Peso (sin batería ni carga útil)</b>	229 kg   504,9 libras
<b>Superficie de carga</b>	1 304 x 864 mm   51,3 x 34 pulgadas
<b>Diámetro de la rueda (rueda motriz)</b>	200 mm   7,9 pulg
<b>Diámetro de la rueda (rueda giratoria)</b>	100 mm   3.9 pulg

## Carga útil

<b>Carga útil máxima</b>	600 kg   1 322,8 libras
<b>Límites de aceleración con carga útil máxima</b>	0,37 m / s <sup>2</sup> .   1,21 fps <sup>2</sup>
<b>Huella de carga útil</b>	Huella de robot. Póngase en contacto con MiR si se requiere una huella de carga útil mayor.
<b>Colocación de la carga útil</b>	Coloque el centro de masa de acuerdo con las instrucciones de la guía del usuario
<b>Capacidad de elevación máxima con un elevador de estantes MiR EU- / US- / Shelf-lift instalado</b>	500 kg   1 322,7 libras

## Velocidad y rendimiento

<b>Velocidad máxima (con carga útil máxima en una superficie plana)</b>	2 m / s   6,6 fps
<b>Ancho mínimo del pasillo para un giro de 90 °</b>	240 cm   94,5 pulg
<b>Ancho mínimo del pasillo para un giro de 180 °</b>	240 cm   94,5 pulg
<b>Ancho mínimo del pasillo para el paso de dos robots</b>	495 cm   194,9 en
<b>Inclinación / declive máxima</b>	3% a 0,5 m / s   1,6 fps, 1% a 2,0 m / s   6,6 fps
<b>Tolerancia de espacio y umbral transitable</b>	Espacio: máximo 29 mm   1,1 pulg. A un máximo de 0,5 m / s   1,64 fps <sup>2</sup> , desde todos los ángulos. Paso: máximo 10 mm   0,4 pulg. A un máximo de 0,5 m / s   en un ángulo máximo de 40 ° sin carga útil, no recomendado con carga útil máxima
<b>Precisión de posicionamiento (en condiciones controladas)</b>	Acoplamiento al marcador en L: 3 mm   0,11 de desviación en el eje X, 3 mm   0,11 pulg. En el eje Y, 0,25 ° de guiñada. Acoplamiento al marcador VL: 2 mm   0,09 de desviación en el eje X, 3 mm   0,11 pulg. En el eje Y, 0,25 ° de guiñada. Acoplamiento al marcador en V: 20 mm   0,8 de desviación en el eje X, 20 mm   0,8 pulg. En el eje Y, guiñada de 2 °. Acoplamiento al marcador de barra: 10 mm   0,5 en desviación en el eje X, 5 mm   0,18 pulg. En el eje Y, 0,75 ° de guiñada. Acoplamiento a la posición: 100 mm   3,9 en desviación en el eje X, 83 mm   3,3 pulgadas en el eje Y, 3,4 ° de guiñada.

<b>Tamaño mínimo del objeto detectable</b>	Cámara: 20 mm   0,8 pulg. A 1,25 m   49,2 pulg. Escáner: 30 mm   1,2 pulg a 1,7 m   66,9 pulg. O 2,3 m   90,6 pulg. 40 mm   1,6 pulg. A 2,3 m   90,6 pulg. O 3 m   118,1 pulg. 50 mm   2 pulg a 3 m   118,1 pulg. O 3,5 m   137,8 pulg. 70 mm   2,8 pulg. A 4 m   157,5 pulg. O 5,5 m   216,5 pulg. Las distancias dependen del tiempo del ciclo de escaneo (30 o 40 m / s   98,4 o 131,2 mps)
<b>Aceleración máxima</b>	0,41 m / s <sup>2</sup> (sin carga útil), 0,37 m / s <sup>2</sup> (carga útil máxima)
<b>Distancia mínima entre cargadores</b>	110 cm   43.3 pulg
<b>Ancho mínimo para pivotar</b>	275 cm   108,3 pulgadas
<b>Tiempo de funcionamiento activo con carga útil máxima</b>	8 h 20 min
<b>Tiempo de funcionamiento activo sin carga útil</b>	10 h 45 min
<b>Tiempo en espera (el robot está encendido e inactivo)</b>	16 h 45 m

## Batería y cargador

<b>Tiempo de carga con MiR Charge 48V (10-90%)</b>	45 min a una temperatura ambiente de 22 ° C
<b>Capacidad de la batería</b>	1,63 kWh (34,2 Ah a 47,7 V)
<b>Tipo de Batería</b>	Li-ion
<b>Voltaje nominal</b>	47,7 V nominal, mínimo 41 V, máximo 54 V
<b>Corriente de carga, MiR Charge 48V</b>	Hasta 35 amperios con MiR Charge 48V, dependiendo de la temperatura de la batería y el voltaje constante disminuyendo hacia el final del ciclo de carga
<b>Número mínimo de ciclos de carga completos</b>	3000 ciclos
<b>Relación de carga y tiempo de ejecución</b>	15 m = 2 h 45 m (1:11). 30 m = 5 h 45 m (1:12)
<b>Tiempo de carga con cargador de cable (10-90%)</b>	1h 5m (aproximadamente)
<b>Tiempo de carga con la estación de carga MiR Charge 48V (10-90%)</b>	45 ma una temperatura ambiente de 22 ° C

## Medio ambiente

<b>Humedad</b>	10-85% sin condensación
<b>Altitud máxima</b>	2 000 m   6 561 pies
<b>Condiciones del suelo</b>	Sin agua, sin aceite, sin suciedad
<b>Medio ambiente</b>	Sólo para uso en interiores
<b>Clase de IP</b>	IP52

## Cumplimiento

EMC	EN61000-6-2, EN61000-6-4, (EN12895)
Normas de seguridad para vehículos industriales	CE, EN1525, ANSI B56.5, ISO3691-4, RIA15.08, ISO13849-1

## La seguridad

Función de seguridad de detección de personal	Activado por un ser humano u otro obstáculo en el camino del viaje
Parada de emergencia	Se activa presionando el botón de parada de emergencia.
Control manual en la interfaz del robot	Sistema basado en tokens para acceder al control manual. El robot emite solo una ficha a la vez.
Parada protegida segura	sí
Posición de carga segura	Se activa si la velocidad supera los 0,3 m / s mientras el elevador (si corresponde) no está en la posición baja.
Evitación de exceso de velocidad	Evita que el robot conduzca más rápido que el límite de seguridad predefinido

## Comunicación

Conexiones de E / S de seguridad	6 entradas digitales, 6 salidas digitales
WiFi (PC interna)	Enrutador: 2,4 GHz y 5 GHz. Computadora interna: Adaptador WiFi: 2.4 GHz y 5 GHz, 2 antenas internas
Aux. potencia para aplicaciones superiores	sí
Aux. funciones de seguridad	sí
Ethernet	Enchufe M12, 4p. Ethernet de 10/100 Mbit con protocolo Modbus, adaptador para antena externa
E / S de propósito general	sí

## Sensores

Escáneres láser de seguridad SICK	2 piezas SICK Microscan3. FoV: 360 grados
Cámaras 3D	2 piezas Cámara 3D Intel RealSense™ D435 FoV altura: 1 800 mm   70,9 pulg. FoV de distancia delante del robot: 1 200 mm   Ángulo horizontal de 47,2 pulg. FoV: 114 °. Distancia mínima de campo de visión delante del robot para la vista del suelo: 250 mm   9,8 pulg
Sensores de proximidad	8 piezas
Condiciones de luz	Debe cumplir con los requisitos de la cámara Intel RealSense D435.

## Luces y audio

Audio	Vocero
-------	--------

---

<b>Condiciones de luz</b>	Debe cumplir con los requisitos de la cámara Intel RealSense™ D435
---------------------------	--

---

<b>Luces de señal</b>	8 piezas, 2 en cada esquina
-----------------------	-----------------------------

## Mantenimiento

---

<b>Escotillas de mantenimiento</b>	Trampillas de mantenimiento en los cuatro lados del robot.
------------------------------------	--

---

<b>Intervalos de servicio</b>	6 meses o según guía de usuario
-------------------------------	---------------------------------



 **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)