



# MiR250



The MiR250 is a more flexible AMR that can work around the clock and is brilliantly simple to setup, for improved productivity. Its smaller footprint and increased adaptability help optimize internal logistics without changing layout.

## Uso concebido

### Robot Móvil Autónomo (AMR)

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

## Dimensiones

<b>Longitud</b>	800 mm
<b>Anchura</b>	580 mm
<b>Distancia desde el suelo</b>	25 - 28 mm
<b>Peso (sin carga)</b>	83 kg
<b>Superficie de carga</b>	800 mm x 580 mm

<b>Diámetro de rueda (Rueda motriz)</b>	200 mm
<b>Diámetro de rueda (Rueda giratoria)</b>	125 mm
<b>Dimensiones para el montaje de aplicaciones superiores</b>	Footprint del robot. Póngase en contacto con MiR es caso de necesitar una aplicación superior de mayor tamaño.

## Color

<b>Color RAL</b>	RAL 7011 / Gris hierro
<b>Color RAL - versión ESD</b>	RAL 9005 / Negro señales

## Capacidad de carga

<b>Capacidad de carga del robot</b>	250 kg
<b>Colocación de la carga útil</b>	Posición de COM según la Guía de Usuario

## Velocidad y rendimiento

<b>Tiempo de ejecución</b>	13 horas (carga completa) - 17,4 horas (sin carga)
<b>Velocidad máxima</b>	2,0 m/s (7,2 km/h)
<b>Autonomía</b>	22 horas
<b>Tolerancia de huecos y repisas transitables</b>	20 mm
<b>Espacio necesario para girar en U alrededor de un obstáculo/pared</b>	1500 mm (MiR250 Dynamic: 1250 mm)
<b>Ancho mínimo de puerta</b>	1300 mm (MiR250 Dynamic: 950 mm)
<b>Tamaño mínimo del objeto detectable (escáner)</b>	20 mm a 1.0m, 70 mm a 2.5m
<b>Vida del diseño del producto</b>	Cinco años

## Batería y carga

<b>Batería</b>	Li-NMC, 48 V, 36 Ah
<b>Relación de carga</b>	1:17 (por ejemplo, carga de 30 minutos = 8.3 horas de tiempo de ejecución con carga completa)
<b>Opciones de carga</b>	MiR Charge 48V, Battery Charger 48V 12A , Cable Charger Lite 48V 3A
<b>Tiempo de carga, MiRCharge 48V, 10% a 90%</b>	70 minutos
<b>Tensión de la batería</b>	47.7 V nominal, min 41 V, max 54 V

<b>Corriente de carga, MiRCharge 48V</b>	35 A
<b>Ciclo de carga de la batería</b>	Mínimo de 1000 ciclos

## Entorno

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

## Comunicación

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

<b>Sistema de seguridad SICK NanoScan3 (2 uds.)</b>	Escáneres láser de seguridad SICK (frontal y trasero) Protección visual de 360° alrededor del robot
<b>Cámara 3D (2 uds.)</b>	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
<b>Sensores de proximidad</b>	8 uds.

## Seguridad

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

## Luces y audio

<b>Audio</b>	Zumbador, altavoz
<b>Luces de señal</b>	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