



MiR | a better way



Le meilleur moyen de faire de la logistique

Vous souhaitez optimiser votre productivité, vos flux de travail internes et augmenter votre compétitivité ? Mettez votre logistique interne à niveau grâce à des robots mobiles autonomes qui automatisent les transports de matériel répétitifs et pouvant provoquer des blessures, et travaillez en toute sécurité avec vos employés pour accroître votre productivité.

Les robots mobiles collaboratifs de MiR sont simples à intégrer et faciles à programmer, vous n'avez pas besoin de reconfigurer votre infrastructure et économisez ainsi du temps et de l'argent. Vous constaterez une augmentation immédiate de la rapidité de traitement des commandes et une réduction des coûts de maintenance qui permettront un retour sur investissement rapide sur vos robots mobiles, souvent en moins de 12 mois.

Besoin de flexibilité ? Les robots MiR conviviaux vous permettent de vous adapter aux exigences changeantes du marché, aux nouveaux produits et aux nouveaux flux de production. Vous pouvez passer d'un module à l'autre très facilement, changer de mission et ajouter de nouvelles fonctionnalités, sans avoir recours à des services d'intégration externes.

Voyez comment des entreprises de différentes industries à travers le monde – des entreprises régionales familiales aux entreprises mondiales à emplacements multiples – ont trouvé un meilleur moyen d'assurer leur logistique avec MiR. Avec des bureaux de vente locaux dans le monde entier et un réseau de distribution mondial, nous sommes prêts à soutenir votre entreprise où que vous soyez.

MiR | le meilleur moyen



MiR1000

Flexibilité

Une interface ouverte supporte différentes applications



MiRGo

Les robots MiR sont des plates-formes flexibles, prêtes à intégrer dans votre application. Avec MiRGo, nous vous présentons différentes idées d'applications disponibles. Allez y jeter un œil, vous pourriez y trouver l'accessoire dont vous avez précisément besoin pour optimiser votre logistique interne.

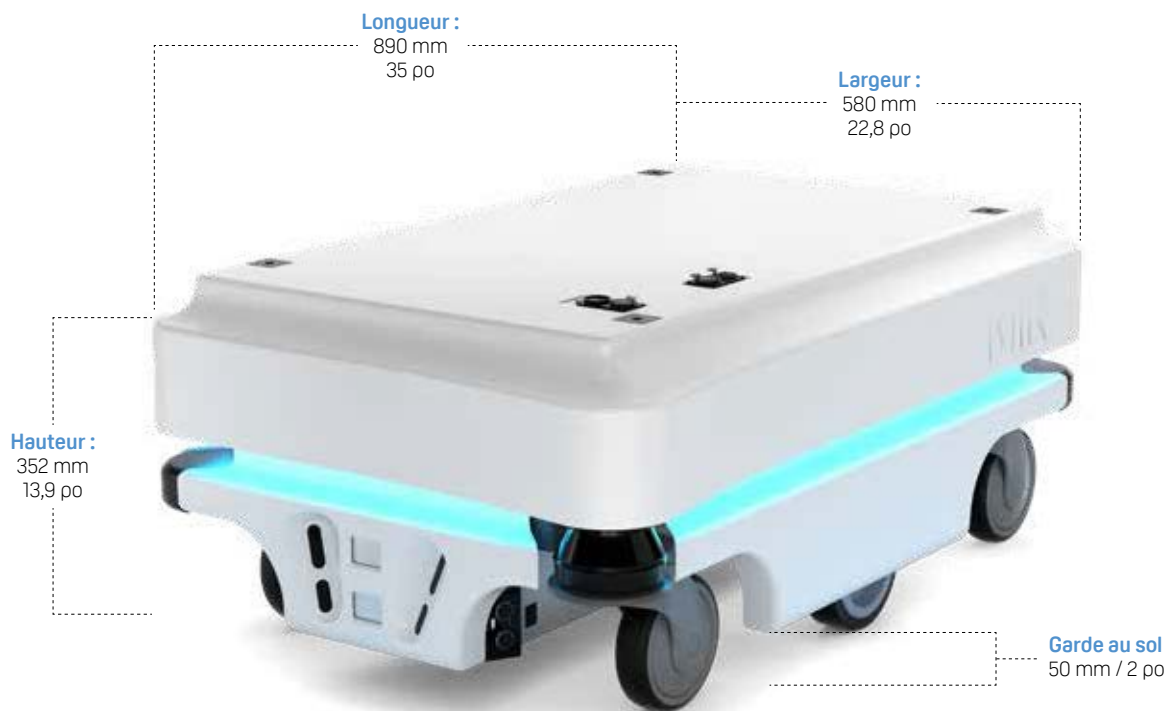
MiRGo – Recommandé

Vous voulez des modules de pointe qui ont été testés par MiR et peuvent être livrés dans le monde entier ?

Recherchez le symbole Recommandé MiRGo lorsque vous consultez mir-robots.com/mirgo



MiR100



Des robots mobiles sûrs et rentables

Les modèles **MiR100** et **MiR200** sont des robots mobiles sûrs et rentables qui permettent d'automatiser rapidement vos processus internes en matière de logistique et de transport de petites pièces. Ces robots optimisent les flux de travail et libèrent des ressources humaines. Vous pouvez ainsi accroître votre productivité et réduire les coûts. Ces robots mobiles d'une grande souplesse peuvent transporter des charges jusqu'à 200 kg (440 lb) de manière autonome. Quelles que soient les exigences de votre application, ces robots sont compatibles avec des modules supérieurs personnalisés comme des caisses, des bacs, des monte-charges, des tapis et même un bras de robot collaboratif. Il est facile de changer les modules supérieurs afin de redéployer le robot vers d'autres tâches.

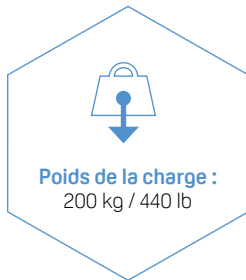
MiRFleet

Gestion de la flotte pour optimiser la circulation des robots

- Configuration rapide et centralisée d'une flotte de robots. Sélection et hiérarchisation des robots afin de solliciter celui qui convient le mieux à la tâche concernée, en fonction de son positionnement et de sa disponibilité.
- Planification de l'utilisation des différents modules supérieurs, du crochet et d'autres accessoires.
- API REST avec fonctionnalités complètes pour déploiement ERP.

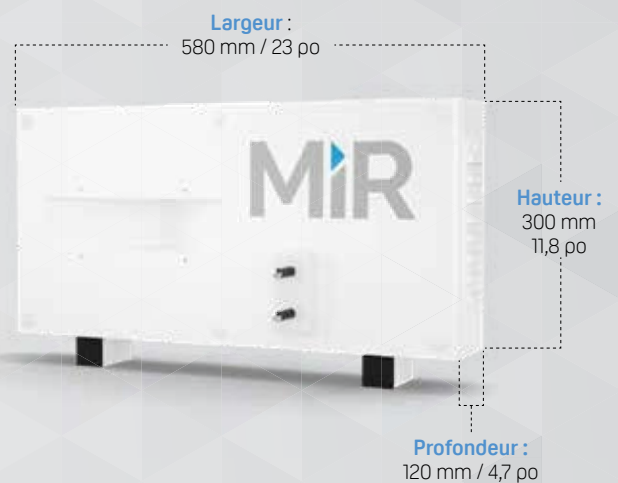


MiR200



Interface ultra conviviale

- Fonctionne sur PC, tablette et smartphone
- Le tableau personnalisable permet d'adapter facilement l'interface en fonction des besoins individuels des utilisateurs.



MiRCharge 24 V

Une solution de recharge entièrement automatique

Le MiR100 et le MiR200 se déplacent et se connectent de manière autonome à la station de charge.

MiRHook

Solutions de transport automatisées en interne

Pour saisir et décharger les chariots de manière autonome. La solution idéale dans un vaste éventail de tâches de remorquage.

Permet de déplacer des produits lourds d'un endroit à l'autre avec efficacité.

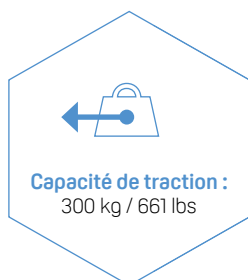


Position la plus élevée par rapport au sol : 1180 mm 46,5 po

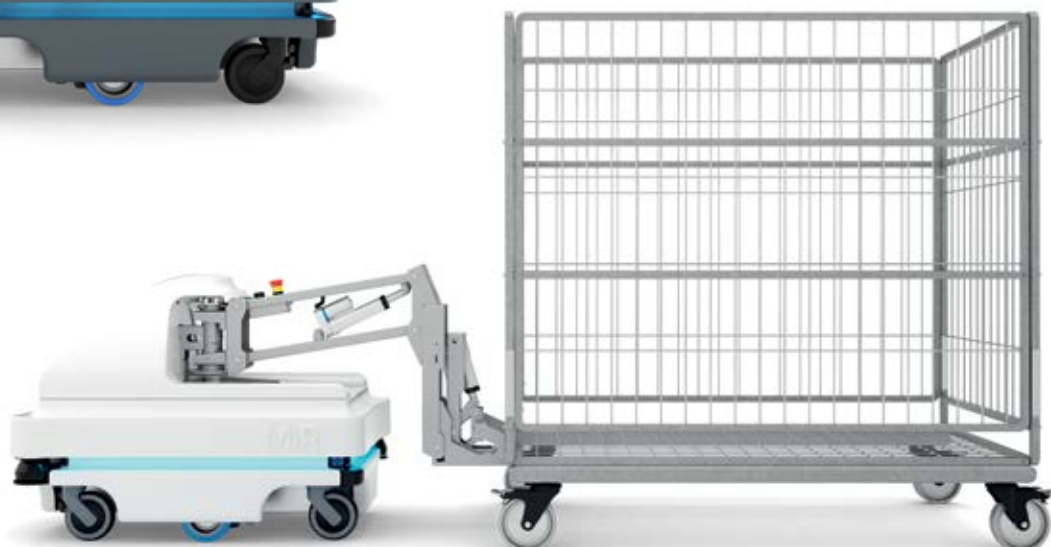
Position la plus basse par rapport au sol : 1275 mm 50,2 po



Capacité de traction : 500 kg / 1100 lbs



Capacité de traction : 300 kg / 661 lbs





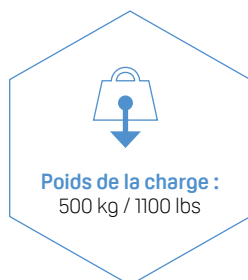
Nidec

Trois robots **MIR100** équipés de **MIRHooks** permettent d'optimiser le transport interne des chariots chez la filiale allemande de Nidec. Les robots parcourent 11 km par jour. Ils saisissent, transportent et livrent de manière autonome des chariots dans deux espaces de production afin de les acheminer vers l'entrepôt.

En se chargeant des tâches de transport répétitives, les robots mobiles permettent de réaffecter les salariés vers les activités R&D. En outre, ils maintiennent les stocks à de faibles niveaux car ils peuvent immédiatement retirer les matériaux des chaînes d'assemblage.

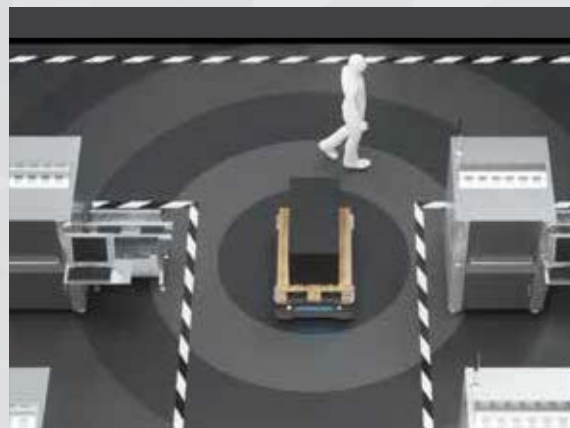


MiR500

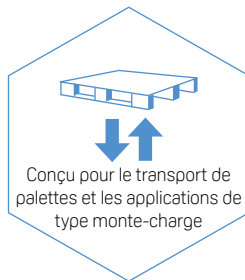
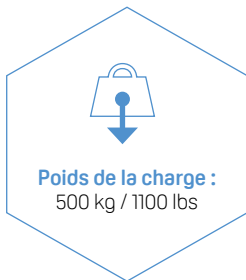


Le robot **MiR500** est conçu pour automatiser le transport de palettes et de charges lourdes, tous secteurs d'activité confondus.

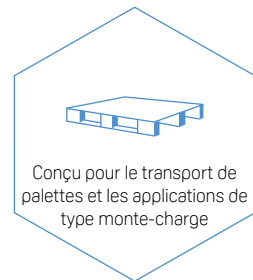
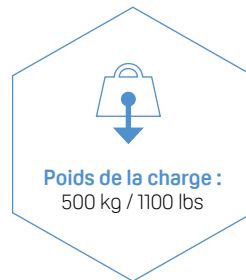
Grâce au MiR500 EU Pallet Lift ou au MiR500 Lift, le robot MiR500 peut saisir, transporter et livrer des palettes de manière autonome, ce qui permet de réorienter les salariés vers des tâches à plus forte valeur ajoutée. Le MiR500 est conforme à la norme ISO/EN 13849 et satisfait aux exigences de compatibilité électromagnétique (CEM) aux fins d'un usage industriel. Le solide MiR500 est destiné à un usage industriel. Doté d'un extérieur robuste, il peut résister aux chutes de matériel, monter et descendre facilement les rampes, voire même traverser des flaques d'eau peu profondes.



MiR500 Lift



MiR500 EU Pallet Lift

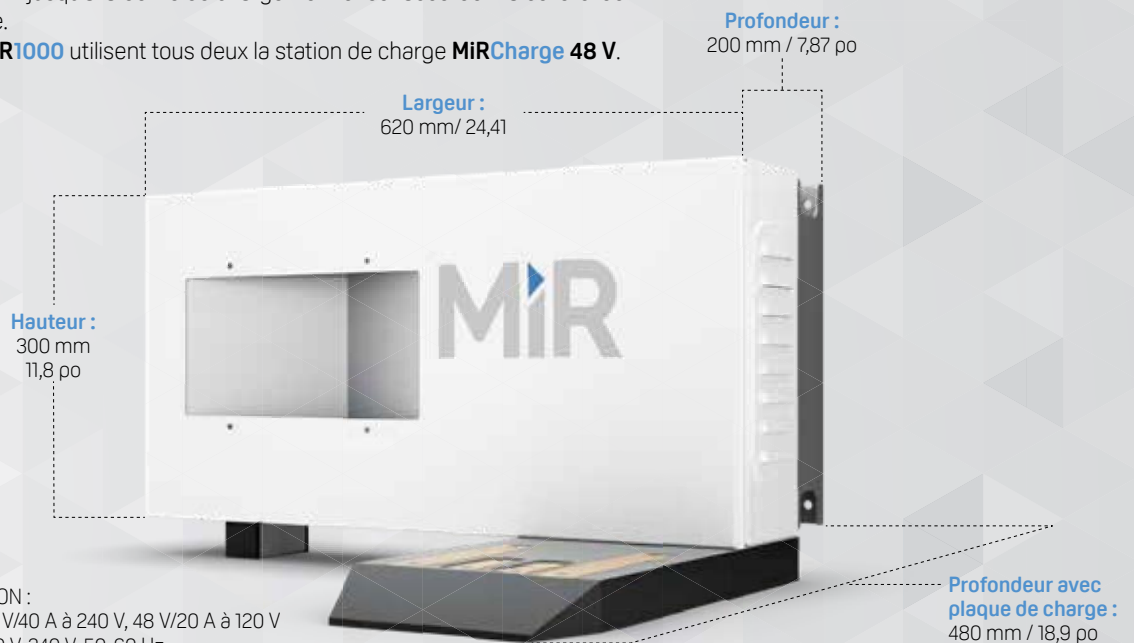


MiRCharge 48 V

Une solution de recharge entièrement automatique

Les MiR se déplacent jusqu'à la borne de chargement et se raccordent à celle-ci de manière autonome.

Le **MiR500** et le **MiR1000** utilisent tous deux la station de charge **MiRCharge 48 V**.



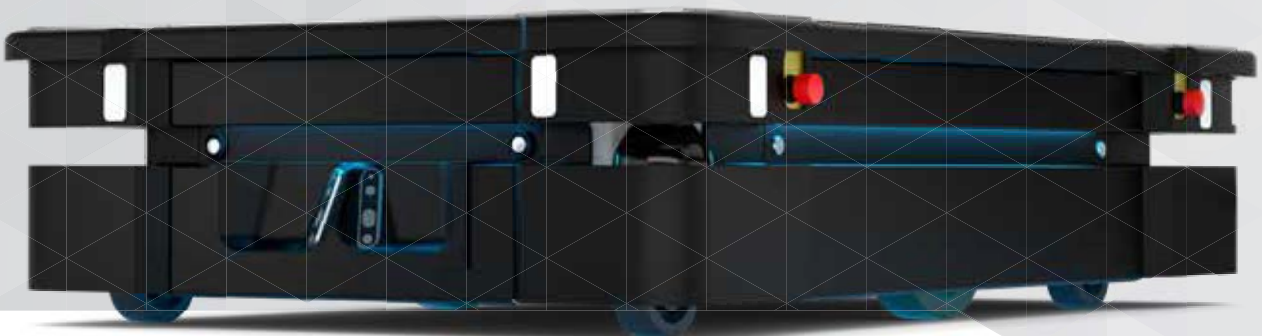
MiR1000



MiR1000 automatise et optimise le transport interne des palettes et des charges lourdes. Avec une charge utile de 1000 kg, ce robot est le modèle le plus puissant de la gamme MiR. Même dans les environnements les plus dynamiques, il peut transporter des charges lourdes sans aucune mesure de sécurité externe.

Le robot MiR1000 est compatible avec les modules type chariot élévateur de la marque. Ainsi, il peut saisir, transporter et livrer les palettes de manière automatique.

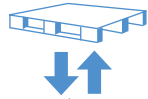
Autrement dit, ce robot collaboratif est une solution sûre pour remplacer les chariots élévateurs classiques que de nombreuses entreprises aimeraient supprimer de leurs sites de production car ils posent souvent un risque en matière de sécurité. Dans le même temps, contrairement aux chariots élévateurs plus traditionnels, le robot MiR1000 n'a pas besoin d'être manipulé. Cela permet d'optimiser le transport des palettes et de réorienter les salariés vers des tâches à plus forte valeur ajoutée.



MiR1000 Lift



Poids de la charge :
1000 kg / 2 200 lbs



Conçu pour le transport de palettes et les applications de type monte-charge



MiR1000 EU Pallet Lift



Poids de la charge :
1000 kg / 2 200 lbs



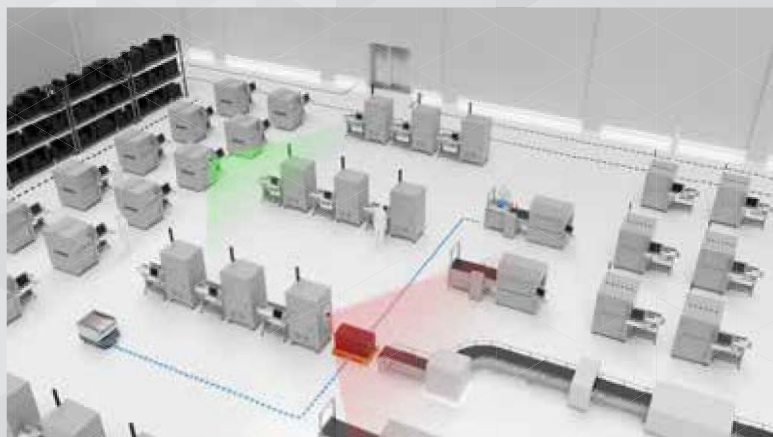
Conçu pour le transport de palettes et les applications de type monte-charge



MiR Caméra IA

Optimisez l'efficacité de vos robots mobiles grâce à l'IA

La prochaine étape dans l'évolution des Robots mobiles autonomes (Autonomous Mobile Robots AMR) est l'ajout de l'intelligence artificielle (IA) pour augmenter les capacités des robots mobiles. La caméra IA MiR fonctionne comme un ensemble de capteurs supplémentaires pour les robots MiR. Elle rend les robots encore plus efficaces et améliore le flux de trafic global dans les environnements dynamiques.



Johnson Controls Hitachi

Un robot **MIR200** améliore la productivité et la sécurité chez Johnson Controls Hitachi à Barcelone. Le robot mobile saisit les éléments de rayonnage dans l'entrepôt, puis déplace les matériaux vers la chaîne de production où il saisit les déchets d'emballages.

Le robot fonctionne pendant un quart de travail complet de 8 heures et a remplacé les chariots électriques de l'usine, ce qui en fait un endroit plus sûr pour tous.



Heures
par jour



MiR100

MiR200

USAGE PRÉVU

Robot mobile collaboratif	Destiné à de petites tâches de transport dans l'industrie, la logistique et les soins de santé	Destiné à de petites tâches de transport dans l'industrie, la logistique et les soins de santé
---------------------------	--	--

DIMENSIONS

Longueur	890 mm / 35 po	890 mm / 35 po
Largeur	580 mm / 22,8 po	580 mm / 22,8 po
Hauteur	352 mm / 13,9 po	352 mm / 13,9 po
Hauteur au-dessus du sol	50 mm / 2 po	50 mm / 2 po
Poids (sans charge)	65 kg / 143 lbs	65 kg / 143 lbs
Surface de charge	600 x 800 mm	600 x 800 mm

COULEUR

Couleur RAL	RAL 9010 / Blanc pur	RAL 7011 / Gris fer
-------------	----------------------	---------------------

CHARGE UTILE

Charge utile du robot	100 kg / 220 lb (inclinaison maximale de 5 %)	200 kg / 440 lb (inclinaison maximale de 5 %)
Capacité de remorquage	300 kg/660 lbs (se reporter aux spécifications de MiRHook 100)	500 kg/1100 lbs (se reporter aux spécifications de MiRHook 200)

VITESSE ET RENDEMENT

Durée de fonctionnement de la batterie	10 heures ou 20 km / 12 mi	10 heures ou 15 km / 9 mi
Vitesse maximale	Marche avant : 1,5 m/s (5,4 km/h) Marche arrière : 0,3 m/s (1 km/h)	Marche avant : 1,1 m/s (4 km/h) Marche arrière : 0,3 m/s (1 km/h)
Rayon de braquage	520 mm / 20 po (autour du centre du robot)	520 mm / 20 po (autour du centre du robot)
Précision du positionnement	+/- 50 mm / 2 po de la position, +/- 10 mm / 0,4 du repère d'amarrage	+/- 50 mm / 2 po de la position, +/- 10 mm / 0,4 du repère d'amarrage
Écart praticable et tolérance du bas de caisse	20 mm / 0,8 po	20 mm / 0,8 po

ALIMENTATION

Batterie	Li-NMC, 24 V, 40 Ah	Li-NMC, 24 V, 40 Ah
Temps de charge	Avec câble : jusqu'à 4,5 heures (0-80 % : 3 heures) Avec borne de recharge : jusqu'à 3 heures (0-80 % : 2 heures)	Avec câble : jusqu'à 4,5 heures (0-80 % : 3 heures) Avec borne de recharge : jusqu'à 3 heures (0-80 % : 2 heures)
Chargeur externe	Entrée : 100-230 V CA, 50-60 Hz Sortie : 24 V, 15 A max	Entrée : 100-230 V CA, 50-60 Hz Sortie : 24 V, 15 A max
Cycle de chargement de la batterie		

ENVIRONNEMENT

Plage de température ambiante	+5 °C à 40°C (humidité entre 10-95 % sans condensation)	+5 °C à 40°C (humidité entre 10-95 % sans condensation)
Classe IP	IP 20	IP20
Certifications	Certifié CE Certifié pour salle propre	Certifié DES (dissipation électrostatique) Certifié pour salle propre Conforme aux exigences en matière de DES (dissipation électrostatique)

COMMUNICATION

WiFi	Sans fil double bande AC/G/N/B	Sans fil double bande AC/G/N/B
Bluetooth	4.0 LE, portée : 10-20 m / 33-66 pi	4.0 LE, portée : 10-20 m / 33-66 pi
E/S	USB et Ethernet	USB et Ethernet

CAPTEURS

Système de sécurité SICK microScan3 (2 pcs)	Scanners laser de sécurité SICK S300 (avant et arrière) Protection visuelle à 360° autour du robot	Scanners laser de sécurité SICK S300 (avant et arrière) Protection visuelle à 360° autour du robot
Caméra 3D (2 pcs)	Caméra 3D Intel RealSense™ Détection des objets sur le passage 50-500 mm au-dessus du sol	Caméra 3D Intel RealSense™ Détection des objets sur le passage 50-500 mm au-dessus du sol

MODULE SUPÉRIEURE

Hauteur max. entre le sol et la partie supérieure	1800 mm / 70 po	1800 mm / 70 po
Centre de gravité	< 900 mm / 35 po au-dessus du sol	< 900 mm / 35 po au-dessus du sol

MiRHook100**MiRHook200****USAGE PRÉVU**

Robot mobile collaboratif avec crochet	Destiné aux opérations entièrement automatisées de saisie et de livraison des chariots	Destiné aux opérations entièrement automatisées de saisie et de livraison des chariots
--	--	--

DIMENSIONS

Longueur (de la position la plus haute à la plus basse du bras à crochet)	1180 à 1275 mm / 46,5 à 50,2 po	1180 à 1275 mm / 46,5 à 50,2 po
Largeur	580 mm / 22,8 po	580 mm / 22,8 po
Hauteur (de la position la plus basse à la plus haute du bras à crochet)	550 à 900 mm / 21,7 à 35,4 po	550 à 900 mm / 21,7 à 35,4 po
Hauteur au-dessus du sol	Robot : 50 mm / 2 po Hauteur de saisie : 50-390 mm / 2-13,4 po	Robot : 50 mm / 2 po Hauteur de saisie : 50-390 mm / 2-13,4 po
Poids (sans charge)	98 kg / 216 lbs	98 kg / 216 lbs

COULEUR

Couleur RAL	RAL 9010 / Blanc pur	RAL 7011 / Gris fer
-------------	----------------------	---------------------

CAPACITÉ DE REMORQUAGE

Charge avec chariot	Jusqu'à 300 kg / 661 lb avec une inclinaison <1 % 200 kg / 441 lb avec une inclinaison de 5 %	Jusqu'à 500 kg / 1100 lb avec une inclinaison <1 % 300 kg / 661 lb avec une inclinaison de 5 %
---------------------	--	---

VITESSE ET RENDEMENT

Durée de fonctionnement (selon la charge)	8-10 heures ou 15-20 km / 9,3-12,4 mi	8-10 heures ou 15-20 km / 9,3-12,4 mi
Vitesse maximale	1,5 m/s (5,4 km/h) / 4,9 pi/s (3,6 mph)	1,1 m/s (4 km/h) / 3,6 pi/s (2,5 mph)
Rayon de braquage (sans chariot)	520 mm / 20,5 po (autour du centre du robot)	520 mm / 20,5 po (autour du centre du robot)
Rayon de rotation (avec chariot)	Longueur totale du robot et du chariot plus de 550 mm / 21,7 po	Longueur totale du robot et du chariot plus de 550 mm / 21,7 po
Précision du positionnement (placement du chariot)	+/- 200 mm / 7,9 po depuis le centre de la position, 10° de précision	+/- 200 mm / 7,9 po depuis le centre de la position, 10° de précision

ALIMENTATION

Batterie	Li-NMC, 24 V, 40 Ah	Li-NMC, 24 V, 40 Ah
Temps de charge	Jusqu'à 3 heures (0-80 % : 2 heures)	Jusqu'à 3 heures (0-80 % : 2 heures)
Chargeur externe	Entrée : 100-230 V CA, 50-60 Hz Sortie : 24 V, 15 A max	Entrée : 100-230 V CA, 50-60 Hz Sortie : 24 V, 15 A max

ENVIRONNEMENT

Plage de température ambiante (humidité entre 10-95 % sans condensation)	+5 °C à 40°C	+5 °C à 40°C
Classe IP	IP20	IP20

COMMUNICATION

WiFi	Sans fil double bande AC/G/N/B	Sans fil double bande AC/G/N/B
Bluetooth	4.0 LE, portée : 10-20 m / 32,8-65,6 pi	4.0 LE, portée : 10-20 m / 32,8-65,6 pi
E/S	USB et Ethernet	USB et Ethernet

CAPTEURS

Scanners laser de sécurité SICK S300 (avant et arrière)	Protection visuelle à 360° autour du robot	Protection visuelle à 360° autour du robot
Caméra 3D Intel RealSense™ sur le robot	détection d'objets en avant 50-500 mm / 2-20 po au-dessus du sol	détection d'objets en avant 50-500 mm / 2-20 po au-dessus du sol
Caméra 3D Intel RealSense™ sur le devant du crochet	détection des objets sur le passage jusqu'à 2000 mm / 78,7 po au-dessus du sol	détection des objets sur le passage jusqu'à 2000 mm / 78,7 po au-dessus du sol

CHARIOT

Longueur	500 à 2 400 mm / 20 à 94,5	500 à 2 400 mm / 20 à 94,5
Largeur	400 à 1500 mm / 15,7 à 59	400 à 1500 mm / 15,7 à 59
Hauteur	200 à 2000 mm / 7,9 à 78,7	200 à 2000 mm / 7,9 à 78,7



Cabka USA

Un **MiR500** équipé d'un MiR500 Lift est un composant clé d'une ligne de production entièrement automatisée chez le fabricant de palettes Cabka au Missouri. Le robot mobile pour les charges lourdes et les palettes est chargé avec des palettes finies par un robot à six axes et les transporte de la production à une zone de préparation séparée dès que le travail est terminé, permettant ainsi de garder l'aire de production libre.

Le MiR500 prend en charge le transport interne à partir d'un chariot élévateur traditionnel et aide Cabka à minimiser sa dépendance vis-à-vis des travailleurs temporaires tout en améliorant la qualité du produit et la sécurité des travailleurs.



MiR500**MiR1000****USAGE PRÉVU**

Robot mobile collaboratif	Destiné au transport interne des palettes et charges lourdes dans l'industrie et le secteur logistique	Destiné au transport interne des palettes et charges lourdes dans l'industrie et le secteur logistique
---------------------------	--	--

DIMENSIONS

Longueur	1350 mm / 53 po	1350 mm / 53 po
Largeur	920 mm / 36,2 po	920 mm / 36,2 po
Hauteur	320 mm / 12,6 po	320 mm / 12,6 po
Hauteur au-dessus du sol	30 mm / 1,2 po	30 mm / 1,2 po
Poids (sans charge)	230 kg / 507 lbs	230 kg / 507 lbs
Surface de charge	1300 x 900 mm	1300 x 900 mm

COULEUR

Couleur RAL	RAL 7011 / Gris fer	RAL 9005 / Noir de sécurité
-------------	---------------------	-----------------------------

CHARGE UTILE

Charge utile du robot	500 kg / 1100 lbs	1000 kg / 2 200 lbs
-----------------------	-------------------	---------------------

VITESSE ET RENDEMENT

Durée de fonctionnement de la batterie	8 heures	8 heures
Vitesse maximale	2,0 m/s (7,2 km/h)	1,2 m/s (4,3 km/h)
Rayon de braquage	2000 mm	2000 mm
Précision du marqueur VL	Position (centre du robot) : +/-5/ 0.2". Angle : +/- 1°	Position (centre du robot) : +/-5/ 0.2". Angle : +/- 1°
Écart praticable et tolérance du bas de caisse		20 mm / 0,8 po

ALIMENTATION

Batterie	Li-NMC, 48 V, 40 Ah	Li-NMC, 48 V, 40 Ah
Temps de charge	1 heure (10 à 90 %) MiR Charge 2 heures (10 à 90 %) cordon du chargeur	1 heure (10 à 90 %) MiR Charge 2 heures (10 à 90 %) cordon du chargeur
Chargeur externe	Entrée : 100-230 V CA, 50-60 Hz Sortie : 48 V, 40 A max	Entrée : 100-230 V CA, 50-60 Hz Sortie : 48 V, 40 A max
Cycle de chargement de la batterie	700 cycles minimum	700 cycles minimum

ENVIRONNEMENT

Plage de température ambiante	+5 °C à 40°C (humidité entre 10-95 % sans condensation)	+5 °C à 40°C (humidité entre 10-95 % sans condensation)
Classe IP	IP21	IP21
Conformité	5 fonctions de sécurité conformément à ISO 13849-1 Normes : ISO/CD 3691-4, EN1525, ANSI B56.5 EMS : EN12895, EN61000-6-2, EN61000-6-4.	5 fonctions de sécurité conformément à ISO 13849-1 Normes : ISO/CD 3691-4, EN1525, ANSI B56.5 EMS : EN12895, EN61000-6-2, EN61000-6-4.

COMMUNICATION

WiFi	Sans fil double bande AC/G/N/B	Sans fil double bande AC/G/N/B
E/S	4 entrées numériques, 4 sorties numériques, 1 port Ethernet avec protocole Modbus	4 entrées numériques, 4 sorties numériques, 1 port Ethernet avec protocole Modbus

CAPTEURS

Système de sécurité SICK microScan3 (2 pcs)	Protection visuelle à 360° autour du robot	Protection visuelle à 360° autour du robot
Caméra 3D (2 pcs)	2 pcs : Intel RealSense D435. Champ de vue : Détecte les objets à 1 700 mm de haut à une distance de 950 mm à l'avant du robot. Vision horizontale totale 114°. Vue au sol, distance minimale du robot : 250 mm	2 pcs : Intel RealSense D435. Champ de vue : Détecte les objets à 1 700 mm de haut à une distance de 950 mm à l'avant du robot. Vision horizontale totale 114°. Vue au sol, distance minimale du robot : 250 mm
Capteurs de proximité	8 pcs	8 pcs

MiR500 Lift

MiR500 EU Pallet Lift

MiR1000 Lift

MiR1000 EU Pallet Lift

USAGE PRÉVU

Monte-charge pour MiR500	Pour saisir et décharger de manière autonome les palettes, et pour les applications de type monte-charge	Pour saisir et décharger de manière autonome les europalettes	Pour saisir et décharger de manière autonome les palettes, et pour les applications de type monte-charge	Pour saisir et décharger de manière autonome les europalettes
--------------------------	--	---	--	---

DIMENSIONS

Longueur	Longueur du cadre : 1304 mm / 51,3 po Longueur du monte-charge : 1174 mm / 46,2 po	1200 mm / 47,2 po	Longueur du cadre : 1304 mm / 51,3 po Longueur du monte-charge : 1174 mm / 46,2 po	1200 mm / 47,2 po
Largeur	Largeur du cadre : 910 mm / 35,8 po Largeur du monte-charge : 710 mm / 28 po	162 mm / 6,4 po	Largeur du cadre : 910 mm / 35,8 po Largeur du monte-charge : 710 mm / 28 po	162 mm / 6,4 po
Hauteur totale en position abaissée	90 mm / 3,5 po	95 mm / 3,7 po	90 mm / 3,5 po	95 mm / 3,7 po
Hauteur totale en position relevée	150 mm / 5,9 po	155 mm / 6,1 po	150 mm / 5,9 po	155 mm / 6,1 po

COULEUR

Couleur RAL	RAL 9005 / Noir de sécurité	RAL 9005 / Noir de sécurité	RAL 9005 / Noir de sécurité	RAL 9005 / Noir de sécurité
-------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------

CHARGE UTILE

Charge utile du monte-charge	500 kg / 1100 lbs	500 kg / 1100 lbs	1000 kg / 2200 lbs	1000 kg / 2200 lbs
------------------------------	-------------------	-------------------	--------------------	--------------------

PERFORMANCE

Hauteur du monte-charge	60 mm / 2,4 po	60 mm / 2,4 po	60 mm / 2,4 po	60 mm / 2,4 po
Cycle de levage	50 000 cycles minimum	60 000 cycles minimum	50 000 cycles minimum	60 000 cycles minimum

PALETTES

Longueur x largeur	Compatible avec Lift Pallet Rack : 1016 mm x 1219 mm / 40 po x 48 po Utilisable pour différentes dimensions de palettes	1200 mm x 800 mm / 47,2 x 31,5 po	Compatible avec Lift Pallet Rack : 1016 mm x 1219 mm / 40 po x 48 po Utilisable pour différentes dimensions de palettes	1200 mm x 800 mm / 47,2 x 31,5 po
--------------------	---	--------------------------------------	---	--------------------------------------



MiR Lift Pallet Rack



MiR EU Pallet Rack

USAGE PRÉVU

Palettier pour MiR500	Pour le ramassage autonome et le déchargement de palettes de 40 po x 48 po	Pour le ramassage autonome et le déchargement de palettes EUR
-----------------------	--	---

DIMENSIONS

Longueur	1300 mm / 51,2 po	1300 mm / 56,3 po
Largeur	1182 mm / 45,5 po	1182 mm / 45,5 po
Hauteur	442 mm / 17,4 po	352 mm / 13,9 po

COULEUR

Couleur RAL	RAL 7011 / Gris fer	RAL 7011 / Gris fer
-------------	---------------------	---------------------

CHARGE UTILE

Charge utile du palettier	1000 kg / 2200 lbs	1000 kg / 2200 lbs
---------------------------	--------------------	--------------------



MiRCharge 24 V



MiRCharge 48 V

USAGE PRÉVU

Chargeur automatique pour robots MiR	Le robot se déplace jusqu'à la borne de chargement et se raccorde à celle-ci.	Le robot se déplace jusqu'à la borne de chargement et se raccorde à celle-ci
--------------------------------------	---	--

DIMENSIONS

Largeur	580 mm / 22,8 po	620 mm
Hauteur	300 mm / 11,8 po	340 mm
Profondeur	120 mm / 4,7 po	200 mm (avec plaque de charge : 480 mm)
Poids	10,5 kg / 22 lbs	21 kg

SPÉCIFICATIONS DE FIXATION

Fixation murale	à installer à fleur de sol	
Hauteur de fixation au-dessus	du sol 45 mm / 1,8 po entre le sol et le bord inférieur	

CONDITIONS NORMALES D'UTILISATION

Plage de température ambiante	+5 °C à 40°C	+5 °C à 40°C
Humidité	Entre 10-95 % sans condensation	Entre 10-95 % sans condensation
Alimentation	Sortie : 24 V, 25 A max. Entrée : 100/230 V CA, 50-60 Hz	Sortie : 48 V/40 A à 240 V, 48 V/20 A à 120 V Entrée : 100 V-240 V, 50-60 Hz

CONFORMITÉ

Norme	EN-60335-2-29	EN60335-2-29
-------	---------------	--------------

MiRFleet

USAGE PRÉVU

Contrôle centralisé d'une flotte de robots	Jusqu'à 100 robots
Traitement des commandes	Hiérarchisation et traitement des commandes parmi une multitude de robots
Contrôle du niveau de la batterie	Suivi des niveaux de la batterie du robot et gestion automatique du rechargement
Contrôle de la circulation	Coordination des zones critiques où se croisent de multiples robots

DEUX SOLUTIONS DISPONIBLES

PC MiRFleet	Fourni dans un boîtier PC physique
Serveur MiRFleet	Pour une installation sur une infrastructure serveur existante

PC MIRFLEET

Modèle	NUC5i3MYHE
PC	Intel Maple Canyon NUC
Processeur	Intel Core i3-50010U (cache 3MB, fréquence d'horloge 2,1GHz)
RAM	8GB DDR3L-1600
Disque SSD	128GB 2,5 po
Système d'exploitation	Linux Ubuntu 16.04
Capacité de réseau	1 Gbit Ethernet, aucune possibilité de connexion sans fil
Raccords nécessaires	Prise électrique 110V ou 230V et câble réseau Ethernet
Exigences d'installation	Doit fonctionner sur le même réseau physique que celui des robots en général

SERVEUR MIRFLEET

Taille du fichier d'installation	3GB
Taille du fichier de mise à jour MiRFleet	~300 MB
Exigences serveur	Processeur double cœur avec fréquence d'horloge 2,1 GHz min.
RAM	Min. 4 GB (8 GB recommandé)
Disque dur (HDD)	30 GB
Systèmes d'exploitation supportés	Serveur Ubuntu 18.04 LTS w. Docker CE/EE 18.09 Debian 9 w. Docker CE/EE 18.09 CentOS 7 w. Docker CE/EE 18.09 Redhat Enterprise Linux 7.4 w. Docker CE/EE 18.09



Hôpital universitaire Zealand

Cinq services de l'hôpital universitaire Zealand au Danemark reçoivent chaque jour des livraisons réalisées de manière autonome par un **MiR100** provenant du centre de stérilisation de l'hôpital. Avant le déploiement du robot mobile, les assistants de service accomplissaient les livraisons hebdomadaires des équipements jetables auprès des services hospitaliers. Une procédure manuelle incluait de soulever des charges lourdes.

Désormais, le MiR100 améliore l'ergonomie, assurant des livraisons dans les temps et permettant de réaffecter les assistants de service à des tâches plus conviviales comme le soin aux patients.



Services
Livrés par jour

Rayonnement mondial

Mobile Industrial Robots enregistre un essor rapide. Nous avons établi des bureaux au Danemark (HQ), à New York, en Espagne, Allemagne, Chine, à San Diego, Singapour et avec **+ de 170 distributeurs** dans plus de **45 pays** et encore plus à venir, nous sommes en mesure d'offrir nos robots à des clients dans le monde entier.



SIÈGE SOCIAL

Mobile Industrial Robots AS
Emil Neckelmanns Vej 15F
5220 Odense SØ
Danemark

+45 20 377 577
mail@mir-robots.com

BUREAU COMMERCIAL

Mobile Industrial Robots Inc. - Est
90-9B Colin Drive
Holbrook, NY 11741
USA

+1 (631) 675-1838
west-us@mir-robots.com

BUREAU COMMERCIAL

Mobile Industrial Robots Inc - Côte Ouest
2150 W Washington Street, Suite 401
San Diego, CA 92110
USA

+1 (631) 553 5328
east-us@mir-robots.com

BUREAU COMMERCIAL

MiR Robots (Shanghai) Co., Ltd.
名傲移动机器人 (上海) 有限公司
Rm. 203, No. 618 Shenchang Rd.; 申江路 618 号 203 室
Shanghai 201100, Chine; 中国 上海 闵行区
Chine

+86 158 0172 8490
china@mir-robots.com

BUREAU COMMERCIAL

Mobile Industrial Robots Asie du Sud-Est
51 Science Park Road, #02-16 The Aries,
Singapore Science Park 2
Singapour 117586
Singapour

+65 6904 0521
apac@mir-robots.com

BUREAU COMMERCIAL

Mobile Industrial Robots GmbH
Frankfurter Str. 27
65760 Eschborn - Frankfurt am Main
Allemagne

+49 175 733 4022
dach@mir-robots.com

BUREAU COMMERCIAL

Mobile Industrial Robots S.L.
Calle de Agricultura 106, 08019
Barcelone
Espagne

+34 669 930 314
south-eu@mir-robots.com

Suivez-nous :



Site Web : mir-robots.com