

MiR

MOBILE INDUSTRIAL ROBOTS



A better way | 优化之道

内部物流效率的优化之道

您是否希望能够优化生产力和内部工作流程以提高竞争力？自主移动机器人可以实现物料运输的自动化，提升内部物流速度，将员工从重复性和危险性的运输工作中解放出来，从而确保员工和机器人安全高效工作，提高生产力。

MiR 协作移动机器人具有简易集成，编程简单的特点，无须更改工作场所布局。MiR 机器人能够在快速处理搬运任务，降低物流搬运成本，获得快速投资回报等方面让您收获立竿见影的成效。

需要灵活性？简便易用的 MiR 机器人使您能够不断适应变化的市场需求、新产品和新生产流程。您可轻松更换顶部模块、更改任务以及添加新功能，无需外部集成服务。

请看看世界各地不同行业的公司 – 从地区家族企业到业务范围遍布全球多个地区的跨国公司 – 是如何使用 MiR 机器人提升物流效率的。凭借遍布全球的本地销售办事处和分销网络，我们随时随地为您的业务提供支持。

MiR | A better way



MiR250

灵活性

开放式接口支持不同应用程序

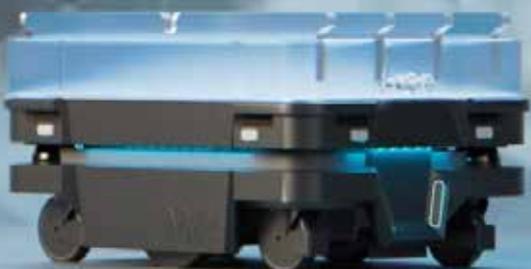


MiRGo

MiR 机器人是一个灵活的平台，可以轻松集成到您的应用。使用 MiRGo，我们能为您的奇思妙想提供不同的第三方应用。

欢迎查看；您或许会从中发现优化内部物流所需的配件。

访问 MiRGo：
mir-robots.com/mirgo



MiR100



使用安全且极具经济效益的移动机器人

MiR100 机器人是使用安全且经济适用的移动机器人，可快速助力您完成内部运输和小部件物流的自动化。移动机器人可优化工作流程，释放员工资源，从而提高生产力并降低成本。高度灵活的移动机器人可实现自主式运输负载高达 100kg (220 lbs) 的重物。可在这些机器人上安装定制顶部模块，如安全箱、货架、举升装置、传送带甚至协作机器人手臂，满足一切您的应用所需。顶部模块易于更换，机器人因此可以重新部署，用于不同任务。

MiR Charge 24V

全自动充电解决方案

MiR100 可自主前往充电站充电。



DEWALT Stanley Black & Decker

MiR200 机器人的作用相当于移动工作台，在 DEWALT Stanley Black & Decker 上将装配线与机器人电池相连接。MiR200 作为一套全自动过程的组成部分，将在该过程中运输 180 kg 的托盘，从而解放人工劳动力以执行更有价值的生产任务。



kg



福特汽车公司

福特汽车公司部署了 3 台 **MiR100** 机器人。每台机器人拥有 100 kg 的有效负载能力，其可为福特汽车公司的制造工厂供应备件（通常是在极具挑战性的环境条件下）。移动机器人可有效避让意外的障碍物，在必要时修改路线或停止移动。它们在 300,000m² 的工厂中与工人及其他车辆一同安全高效地协作。



MiR100



MiR250



MiR250 机器人带给您超预期的成效

凭借更加快速、安全和灵活的机器人，**MiR250** 机器人为内部物流新标准树立了标杆。

创新型 **MiR250** 机器人采用最新技术，专为易于维修而设计，可在动态环境中平稳高效地导航。

灵活性在 MiR250 Dynamic 的辅助下显著提高

MiR250 Dynamic 是 MiR250 的另一个版本，可通过修改设置，使其行驶到距离对象更近的位置。根据风险评估，MiR250 Dynamic 通常可用于在相对狭窄的走廊、门及其他类似空间内的行驶。



MiR Shelf Carrier

显著简化您的物流

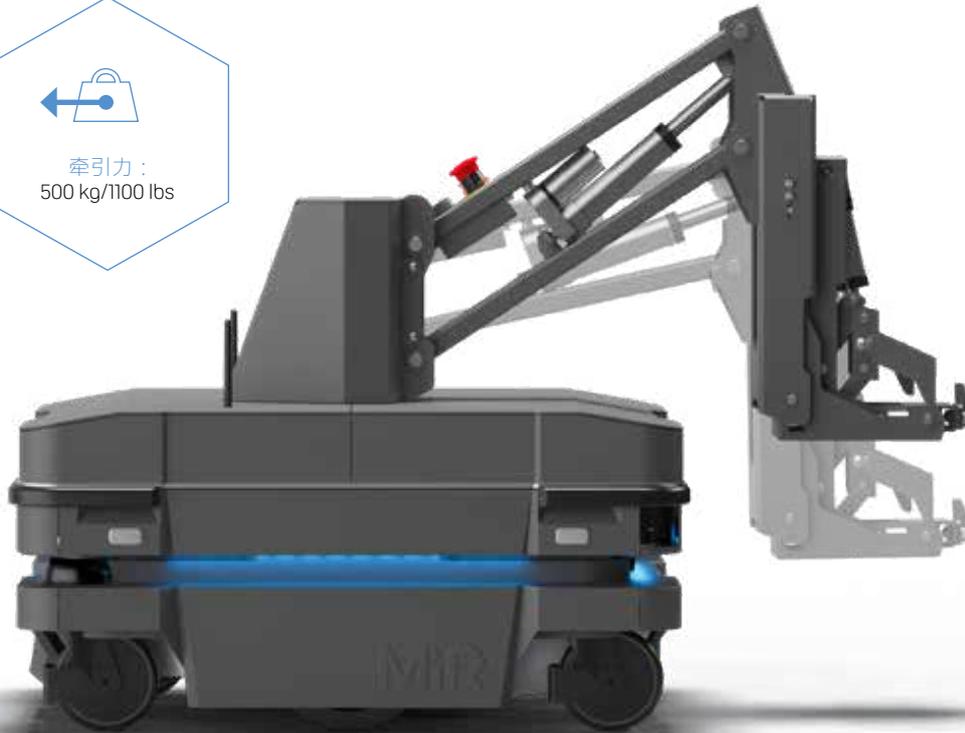
在开发 **MiR250** 机器人的同时，我们还推出了一款标准顶部模块：Shelf Carrier。

Shelf Carrier 是一种挂接设备，支持机器人收集并运输推车、货架或类似装置（由 MiR 直接提供）。

访问我们的网页，了解关于 MiR250 和 Shelf Carrier 的更多信息：

mir-robots.com/solutions





离地
最高位置：
350 mm
13.8 in

离地
最低位置：
80 mm
3.1 in



内部运输自动化解方案

实现自主式挂接和释放推车，是各类牵引作业的理想之选。

可在不同地点间高效移动重型产品。

MiR 的专利解决方案
- 市场上一款具有牵引功能的 AMR。



MiR500



MiR500 和 **MiR1000** 可实现重型负载和托盘内部运输的自动化与优化。

MiR500 和 MiR1000 可与 MiR 生产的托盘举升器一起部署，并能够自主拾取、运输和交付托盘。这意味着协作式机器人将能够代替传统的叉车和卡车。很多企业都因为叉车和卡车时常存在安全风险，希望将其从生产车间中淘汰。

同时，MiR500 和 MiR1000 还可自主移动，也就是说它们无需人工驾驶，从而能够解放人工劳动力以执行更有价值的生产任务，并优化内部作业流。

对用户高度友好的使用界面

- 可在 PC、平板电脑和智能手机上使用
- 仪表板可根据用户个人需求轻松调整使用界面



MiR1000



MiR Charge 48V

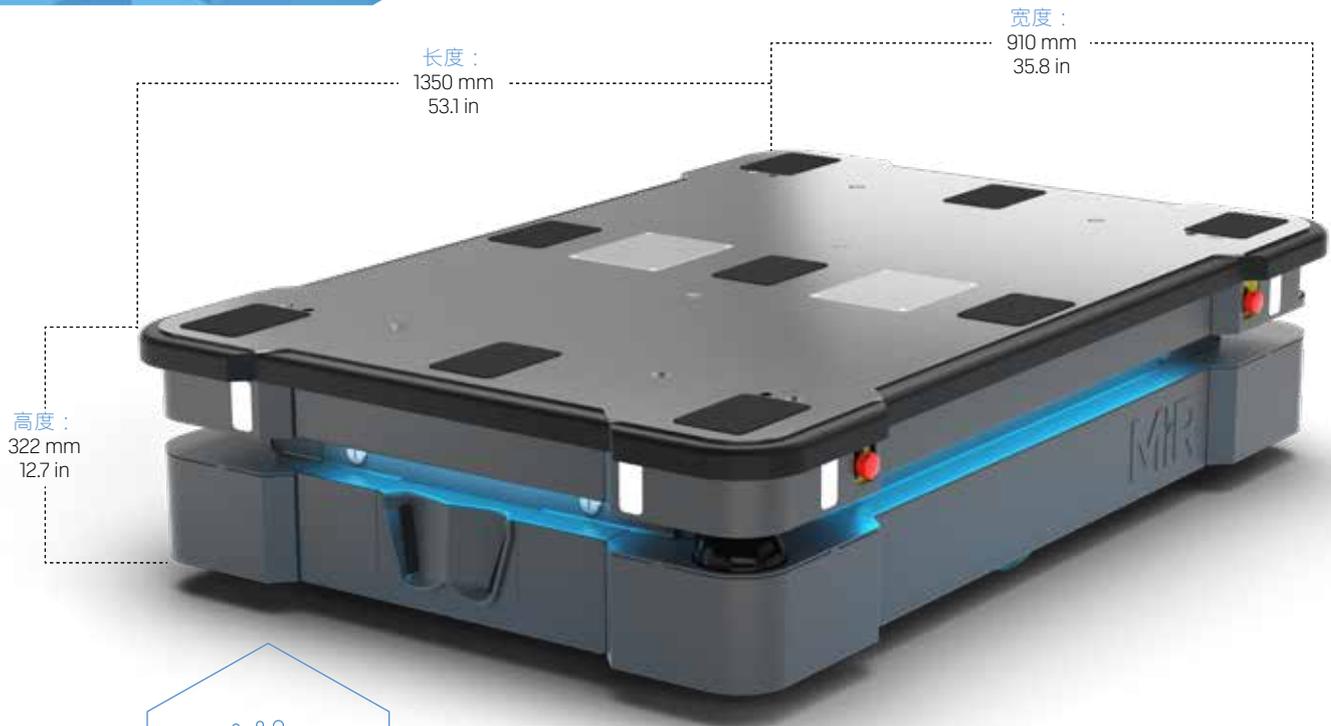
全自动充电解决方案

MiR 机器人可自主前往充电站充电。

MiR250、**MiR500**、**MiR1000**、**MiR600** 和 **MiR1350** 使用 **MiR Charge 48V** (IP52 防水等级)。



MiR600

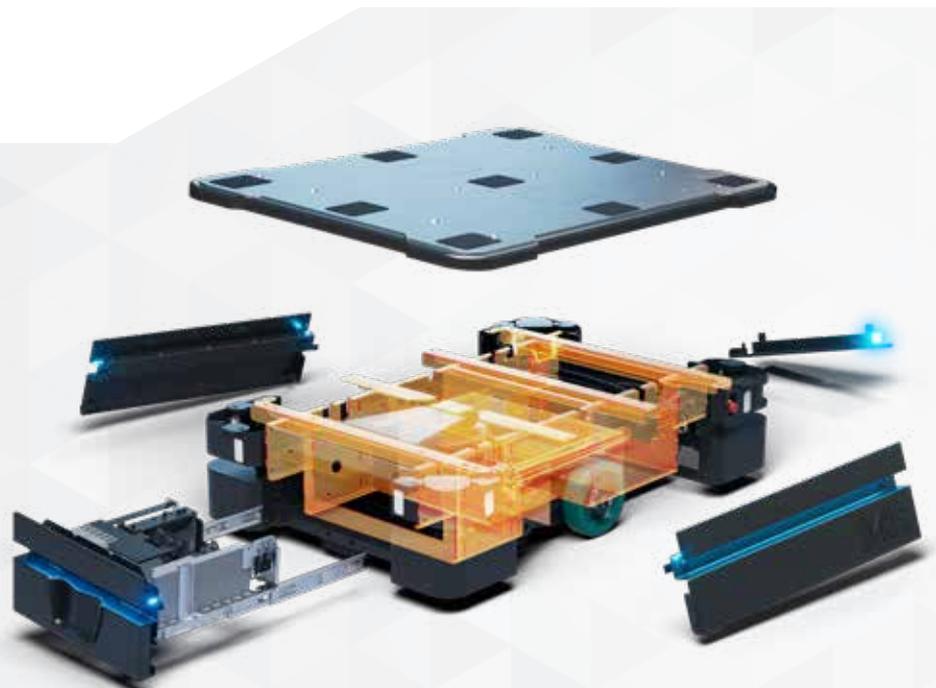


作为新一代 AMR，**MiR600** 和 **MiR1350** 能够大幅提高您的内部物流效率。

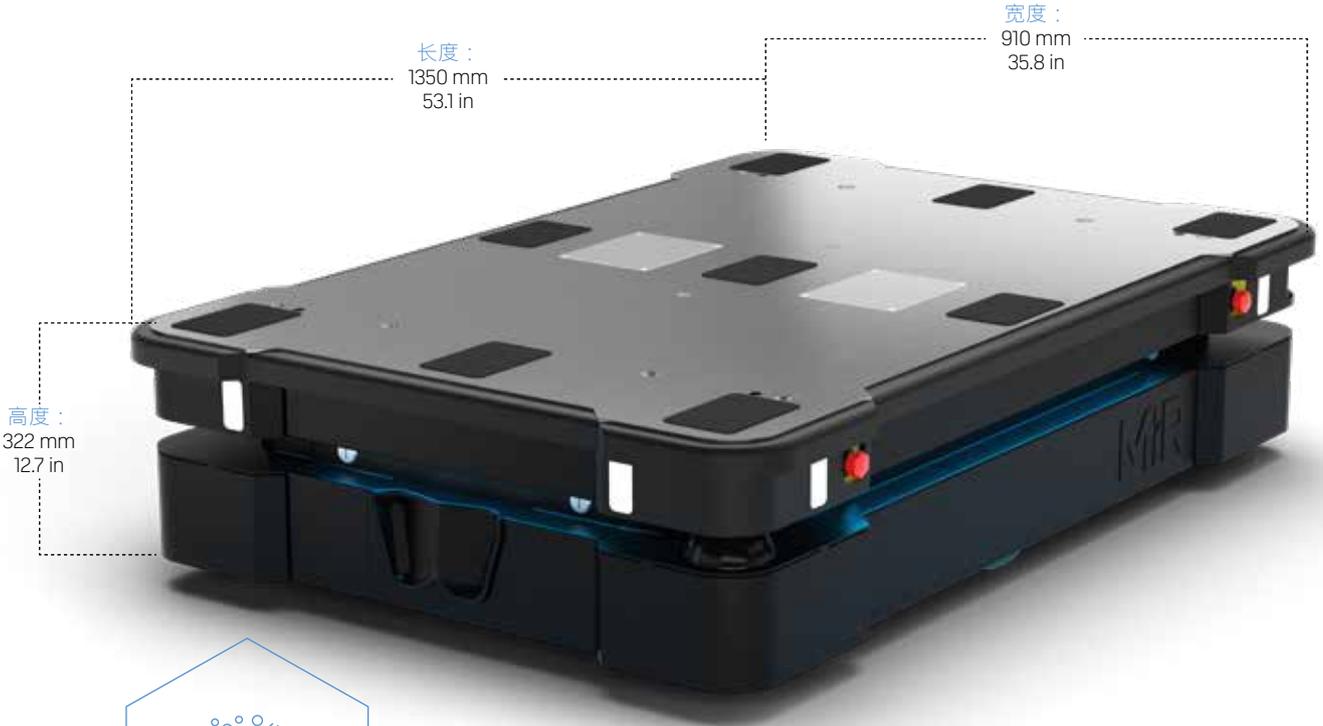
即使在高度动态的环境中，AMR 也可自动拾取、运输并交付托盘或其他重型负载，是传统自动导向车 (AGV)、托盘举升器和叉车的安全高效的替代方案。

工业级 AMR

MiR600 和 MiR1350 是工业级机器人。这两款 AMR 改进了底盘和转向架，能够承接更高的有效负载。所有组件均具备工业级品质并受到保护，通过推拉式隔舱即可轻松实现维护，从而令 MiR600 和 MiR1350 成为更强大卓越的 AMR。



MiR1350



MiR600 和 **MiR1350** 设计符合可用安全标准。这两款机器人为市面上达到 IP52 防水等级的首款 AMR。这意味着其能够阻挡尘埃微粒和水滴，相比其他 AMR 可用于更具挑战性的环境。

*ISO 3691-4 的少数例外情况在 MiR 安全与合规文件中进行了标注和说明。



Novo Nordisk

通过将包装材料从存放区运输到仓库，五台 **MiR500** 显著改进了 Novo Nordisk 中国工厂仓库物流情况。每次行程的距离为 100 米，路线包含 3、4 次转向拐弯和在拥挤区域行驶。凭借其自主技术，MiR 机器人显然是该项任务的理想解决方案，它们每周已为 Novo Nordisk 节省了 35 个工时。

35

每周
节省的工时



Florisia

五台 **MiR1000** 大幅提高了纺织企业 - Florisia 公司的工厂生产率和安全性，并解决了存储难题。从前，将 90 吨织物运输到生产现场的任务每天由人工驾驶的叉车完成。MiR 的自动化解决方案支持每天运输多达 200 吨织物，是从前运量的 122%。

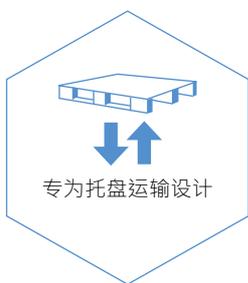
200

每天
所运输货物的重量
(吨)



借助 MiR 的开箱即用式解决方案，
优化重型负载和托盘的运输。

MiR Pallet Lift



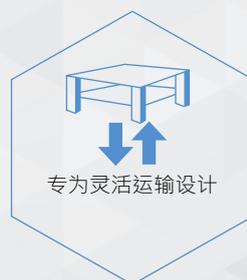
MiR EU Pallet Lift



MiR Shelf Lift

在无需更改设施布局的情况下
优化重型负载的运输过程。

借助 **MiR Shelf Lift**，MiR500、
MiR600、MiR1000 和 MiR1350
能够自主拾取、运输并交付推
车或货架。如此可确保在无需
托盘货架的情况下，灵活运输
不同规格的重型负载。





MiR Fleet

助您管理车队，实现机器人运行最优化

- 快速对机器人设备群进行集中配置
- 根据机器人的位置和可用性，对其实施优先排序和选择
- 规划使用各种顶部模块、挂钩和其他附件
- 针对 ERP 集成的全功能 REST-API
- 规划使用不同类型的 MiR 机器人



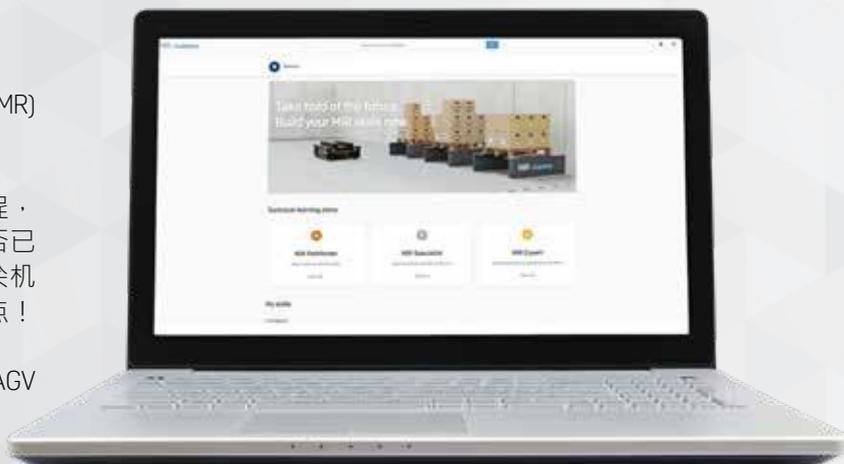
MiR | Academy

提供有关 MiR 机器人的免费在线培训

MiR 致力于帮助您更深入地了解自主移动机器人 (AMR) 及其工作原理和应用领域。

MiR Academy 提供一系列趣味十足的在线培训课程，可帮助您轻松掌握 AMR 背后的技术。不管您是否已经开始使用 MiR 机器人，或者只是想要了解有关机器人的更多信息，MiR Academy 都是您的理想起点！

学习 MiR 机器人的导航原理，了解 AMR 与传统 AGV 之间的差异，探索移动机器人眼中的世界。



MiR | Service

借助可进行特定设置定制的 MiR 预防性和响应式服务，增加您的物流业务的正常运行时间并提高生产率。

面向未来的物流解决方案须能够无缝融入您的操作流程，集成到您的自动化系统中，可扩展并灵活适应新的作业流和环境。尽可能避免由于 AMR 维护或维修而导致的生产延迟或停机。凭借 MiR Service，我们可确保您在基于可靠性、可用性、响应性、灵活性和专业知识的服务理念的协助下为意外情况做好充分准备。



定制您的 MiR Service 解决方案

我们提供的服务以预防而非维修为目的。您的设备将获得维护和基本安全检查，在确保其安全性的同时保证其合规水平，在保修期内您还能够访问我们的服务台（寻求帮助）。

我们提供包含延长保修、软件升级访问权限、全天候 (24/7) 客户服务中心接入等项目的标准化服务，同时您还有机会根据您的需求获取备件包、维护套件和培训等特定服务项目以及更多帮助。

西兰大学医院

丹麦西兰大学医院的消毒供应中心每天都会使用 **MIR100** 将物品自动运送到医院的五个科室。在移动机器人投入使用前，服务助理需要每周向医院的科室提供一次性器械。在人工运送过程中会涉及重物搬抬操作。

如今，**MIR100** 提升了工作效率，且能确保按时交付，服务助理因此可拥有更多时间完成患者护理等“贴心服务”。



所服务的部门/天



Cabka USA

装备 **MIR500 Lift** 的 **MIR500** 是密苏里州 Cabka 托盘制造厂一条全自动生产线的关键组成部分。运输重型物品和托盘的移动机器人载有六轴机器人装载的成品托盘，一旦工作完成，就会将其从生产区域运送到单独的暂存区域，从而保持生产地板干净。

MIR500 接替了传统叉车的内部运输任务，帮助 Cabka 最大程度地减少对临时工的依赖，同时提高了产品质量和工人安全。



快速投资回报 (ROI)



MiR100

指定用途

协作移动机器人	用于工业、物流生产行业和医疗保健设施内的小型运输任务
---------	----------------------------

尺寸

长度	890 mm/35 in
宽度	580 mm/22.8 in
高度	352 mm/13.9 in
离地净高	50 mm/2 in
重量 (无电池和有效负载)	70 kg/154 lbs

颜色

RAL 颜色	RAL 9003/ATHLONE 白色
--------	---------------------

有效负载

机器人有效负载	100 kg/220 lbs (最大倾斜 5% 时)
---------	----------------------------

速度和性能

有效运行时间	9 小时
最大速度	前向 : 1.5 m/s (5.4 km/h)/4.9 ft/s (3.6 mph) 后向 : 0.3 m/s (1 km/h)/1.0 ft/s (0.7 mph)
可越过的间隙和底框架宽度	20 mm/0.8 in

电源

电池	Li-NMC · 24 V · 40 Ah
充电时间	借助充电站 : 10-90% : 1 小时 10 分钟

环境

环境温度范围	+5 °C 至 40 °C (湿度 10-85% · 无冷凝)
IP 等级	IP20

合规

合规与认证	EMC : EN61000-6-2 和 EN61000-6-4 无尘室 : 4 级 (ISO 14644-1) 工业车辆安全标准 : CE、EN1525、ANSI B56.5、RIA15.08、ISO13849-1
-------	--

通信

WiFi	双频无线 AC/G/N/B
I/O	USB 和以太网

传感器

SICK 安全激光扫描仪	2 个 S300 (前部和后部) 在机器人周围提供 360° 保护
3D 相机	2 个 3D 相机 Intel RealSense™ 可在机器人前方检测到高度为 50 mm - 1800 mm 的物体



MiR250

MiR250 Dynamic

指定用途

协作移动机器人	用于货物的内部运输和内部物流的自动化	用于货物的内部运输和内部物流的自动化
---------	--------------------	--------------------

尺寸

长度	800 mm/31.5 in	800 mm/31.5 in
宽度	580 mm/22.8 in	580 mm/22.8 in
高度	300 mm/11.8 in	300 mm/11.8 in
离地净高	25 mm/1.0 in	25 mm/1.0 in
重量 (不含电池和负载)	83 kg/183 lbs	83 kg/183 lbs
负载表面	800 x 580 mm/31.5 x 22.8 in	800 x 580 mm/31.5 x 22.8 in

颜色

RAL 颜色	RAL 7011/铁灰色	RAL 7011/铁灰色
RAL 颜色 - ESD 版本	RAL 9005/乌黑色	RAL 9005/乌黑色

有效负载

机器人有效负载	250 kg/551 lbs (最大倾斜 5% 时)	250 kg/551 lbs (最大倾斜 5% 时)
---------	----------------------------	----------------------------

速度和性能

满载的有效运行时间	13 小时	13 小时
空载的有效运行时间	17.4 小时	17.4 小时
最大速度	2.0 m/s (7.2 km/h)/6.6 ft/s (4.5 mph)	2.0 m/s (7.2 km/h)/6.6 ft/s (4.5 mph)
定位精度	位置 +/- 20 mm/0.8 in VL 标志 +/- 3 mm / 0.12 in	位置 +/- 20 mm/0.8 in VL 标志 +/- 3 mm / 0.12 in
可越过的间隙和底框梁宽度	0-20 mm/0-0.8 in	0-20 mm/0-0.8 in
操作走廊宽度	默认: 1550 mm/ 61 in	最小 850 mm / 32 in
操作门道宽度	默认: 1400 mm / 55.1 in	最小 800 mm / 32 in

电源

电池	Li-NMC, 48 V, 34.2 Ah	Li-NMC, 48 V, 34.2 Ah
充电率	最高 1:18 (例如充电 20 min = 满载运行 6 小时)	最高 1:18 (例如充电 20 min = 满载运行 6 小时)
完全充电循环次数	最小 3,000	最小 3,000

环境

环境温度范围	+5°C 至 40°C (湿度 10-85% · 无冷凝)	+5°C 至 40°C (湿度 10-85% · 无冷凝)
IP 等级	IP 21	IP 21

合规

合规与认证	EMC : EN61000-6-2 · EN61000-6-4 · (EN12895) 工业车辆安全标准 : CE · EN1525 · ANSI B56.5 · ANSI R15.0 ESD : ESD 认证 (可选)	EMC : EN61000-6-2 · EN61000-6-4 · (EN12895) 工业车辆安全标准 : CE · EN1525 · ANSI B56.5 · ANSI R15.0 ESD : ESD 认证 (可选)
-------	---	---

通信

WiFi	路由器 : 2.4 GHz 802.11 g/n · 5 GHz 802.11 a/n/ac · 内部计算机 : 802.11 a/b/g/n/ac	路由器 : 2.4 GHz 802.11 g/n · 5 GHz 802.11 a/n/ac · 内部计算机 : 802.11 a/b/g/n/ac
I/O	4 个数字输入端口 · 4 个数字输出端口 (GPIO) · 1 个以太网端口 · 1 个辅助急停端口	4 个数字输入端口 · 4 个数字输出端口 (GPIO) · 1 个以太网端口 · 1 个辅助急停端口

传感器

SICK 安全激光扫描仪	(2 个) SICK NanoScan3 安全系统在机器人周围提供 360° 视觉保护	(2 个) SICK NanoScan3 安全系统在机器人周围提供 360° 视觉保护
3D 相机	(2 个) Intel RealSense D435 · 视场 : 可在机器人前方 1200 mm 处检测到高度为 1800 mm 的物体。 114° 总水平视图。	(2 个) Intel RealSense D435 · 视场 : 可在机器人前方 1200 mm 处检测到高度为 1800 mm 的物体。 114° 总水平视图。
接近传感器	8 个	8 个

MiR250 Hook

指定用途

协作移动机器人 · 带挂钩 用于完全自动挂载和传送推车

尺寸

紧抓高度： 80-350 mm (3.15 in - 13.78 in)

重量 (不含电池和负载) 188 kg/414 lbs

颜色

RAL 颜色 RAL 7011/铁灰色

牵引力

负载包括推车 倾斜 <1% 时 · 最高为 500 kg/1100 lbs
倾斜 5% 时 · 为 300 kg/661 lbs

速度和性能

满载的有效运行时间 10.25 小时

最大速度 满载时为 2 m/s (7.2 km/h)/6.6 ft/s (4.5 mph)

放置和拾取推车的時間 放置推车：18 秒
拾取推车：48 秒

电源

电池 Li-NMC, 48 V, 34.2 Ah

充电率 最高 1:12

环境

环境温度范围 (湿度 10-85% ·
无冷凝) +5°C 至 40°C

IP 等级 IP21

通信

WiFi 路由器：2.4 GHz 802.11 g/n · 5 GHz 802.11 a/n/ac ·
内部计算机：802.11 a/b/g/n/ac

I/O 4 个数字输入端口 · 4 个数字输出端口 (GPIO) ·
1 个以太网端口 · 1 个辅助急停端口

传感器

SICK 安全激光扫描仪 SICK NanoScan3 安全系统 (2 个) 在机器人周围
提供 360° 视觉保护

3D 相机 (2 个) 2 个：Intel RealSense D435 ·
视场：可在机器人前方 1200 mm 处检测到高度为
1800 mm 的物体。
114° 总水平视图 · 地面视图 · 与机器人的最小距
离：250 mm



MiR Shelf Carrier 250

指定用途

顶部模块 MiR Shelf Carrier 是一种挂载设
备 · 可锁定并移动货架

尺寸

长度 778 mm/30.6 in

宽度 560 mm/22 in

高度 77 mm / 3 in

重量 (含机器人) 146 kg / 321 lbs

负载表面 800 x 580 mm/31.5 x 22.8 in

颜色

RAL 颜色 RAL 9005/乌黑色

容量

牵引力 倾斜 <1% 时 · 最高为
300 kg/661 lbs

举升循环次数 最少 150,000 次



MiR500

MiR1000

指定用途

协作移动机器人	为工业及物流应用打造的重型负载及托盘内部运输解决方案	为工业及物流应用打造的重型负载及托盘内部运输解决方案
---------	----------------------------	----------------------------

尺寸

长度	1350 mm/53.1 in	1350 mm/53.1 in
宽度	910 mm/35.8 in	910 mm/35.8 in
高度	322 mm/12.7 in	322 mm/12.7 in
离地净高	40 mm/1.6 in	40 mm/1.6 in
重量 (不含电池和负载)	226 kg/498 lbs	231 kg/508 lbs

颜色

RAL 颜色	RAL 7011/铁灰色	RAL 9005/乌黑色
--------	--------------	--------------

有效负载

机器人有效负载	500 kg/1100 lbs	1000 kg/2200 lbs
---------	-----------------	------------------

速度和性能

空载的有效运行时间	15 小时	12 小时
最大速度	2.0 m/s (7.2 km/h)	1.2 m/s (4.3 km/h)
可越过的间隙和底框架宽度	20 mm/0.8 in	20 mm/0.8 in

电源

电池	Li-NMC · 48 V · 34.2 Ah	Li-NMC · 48 V · 34.2 Ah
充电时间	10%-90% : 1 小时	10%-90% : 1 小时
充电周期时间	最少 3,000	最少 3,000

环境

环境温度范围	+5 °C 至 40 °C (湿度 10-85% · 无冷凝)	+5 °C 至 40 °C (湿度 10-85% · 无冷凝)
IP 等级	IP21	IP21

合规

合规与认证	EMC : EN61000-6-2 · EN61000-6-4 · (EN12895) 工业车辆安全标准 : CE · EN1525 · ANSI B56.5 · ANSI R15.0 安全功能 : 5 类安全功能 · 符合 ISO 13849-1	EMC : EN61000-6-2 · EN61000-6-4 · (EN12895) 工业车辆安全标准 : CE · EN1525 · ANSI B56.5 · ANSI R15.0 安全功能 : 5 类安全功能 · 符合 ISO 13849-1
-------	--	--

通信

WiFi	双频无线 AC/G/N/B	双频无线 AC/G/N/B
I/O	4 个数字输入端口 · 4 个数字输出端口 · 1 个支持 Modbus 协议的以太网端口	4 个数字输入端口 · 4 个数字输出端口 · 1 个支持 Modbus 协议的以太网端口

传感器

SICK 安全激光扫描仪 (2 个)	MicroScan3 (前部和后部) 在机器人周围提供 360° 视觉保护	MicroScan3 (前部和后部) 在机器人周围提供 360° 视觉保护
3D 相机 (2 个)	2 个 : Intel RealSense D435。 视场 : 可在机器人前方 950 mm 处检测到高度为 1700 mm 的物体。 114° 总水平视图。地面视图 · 与机器人的最小距离 : 250 mm	2 个 : Intel RealSense D435。 视场 : 可在机器人前方 950 mm 处检测到高度为 1700 mm 的物体。 114° 总水平视图。地面视图 · 与机器人的最小距离 : 250 mm
接近传感器	8 个	8 个

MiR600

MiR1350

指定用途

协作移动机器人	为工业及物流应用打造的重型负载及托盘内部运输解决方案	为工业及物流应用打造的重型负载及托盘内部运输解决方案
---------	----------------------------	----------------------------

尺寸

长度	1350 mm/53.1 in	1350 mm/53.1 in
宽度	910 mm/35.8 in	910 mm / 35.8 in
高度	322 mm/12.7 in	322 mm/12.7 in
离地间隙	30 mm/1.2 in	30 mm/1.2 in
重量 (无负载)	229 kg/504 lbs	233 kg/513 lbs
负载表面	1300 x 900 mm/51.2 x 35.4 in	1300 x 900 mm/51.2 x 35.4 in

颜色

RAL 颜色	RAL 7011/铁灰色	RAL 9005/乌黑色
--------	--------------	--------------

有效载荷

机器人有效载荷	600 kg/1322 lbs	1350 kg / 2976 lbs
---------	-----------------	--------------------

速度和性能

满载的有效运行时间	8.33 小时	6.75 小时
空载的有效运行时间	10.75 小时	9.80 小时
最大速度	2.0 m/s (7.2 km/h)	1.2 m/s (4.3km/h)
VL 标志精度	位置 (机器人中心) : +/- 2 mm / 0.08 in	位置 (机器人中心) : +/- 2 mm / 0.08 in
可越过的间隙和底框梁宽度	29 mm/1.1 in	29 mm/1.1 in

电源

电池	Li-NMC · 48 V · 34.2 Ah	Li-NMC, 48 V · 34.2 · Ah
充电率	最高 1:12 (例如充电 30 min = 运行 5.45 小时)	最高 1:12 (例如充电 30 min = 运行 6.15 小时)
充电周期时间	3,000	3,000

环境

环境温度范围	+5 °C 至 40 °C (湿度 10-85% · 无冷凝)	+5 °C 至 40 °C (湿度 10-85% · 无冷凝)
IP 等级	IP52	IP52

合规

合规与认证	EMC : EN61000-6-2 · EN61000-6-4 · (EN12895) 工业车辆安全标准 : CE · EN1525 · ANSI B56.5 · ISO3691-4 · RIA15.08 · ISO13849-1 安全功能 : 12 类安全功能 · 符合 ISO3691-4	EMC : EN61000-6-2 · EN61000-6-4 · (EN12895) 工业车辆安全标准 : CE · EN1525 · ANSI B56.5 · ISO3691-4 · RIA15.08 · ISO13849-1 安全功能 : 12 类安全功能 · 符合 ISO3691-4
-------	--	--

通信

WiFi	双频无线 AC/G/N/B	双频无线 AC/G/N/B
I/O	4 个数字输入端口 · 4 个数字输出端口 · 1 个支持 Modbus 协议的以太网端口	4 个数字输入端口 · 4 个数字输出端口 · 1 个支持 Modbus 协议的以太网端口

传感器

SICK 安全激光扫描仪	2 个 microScan3 (前部和后部) 在机器人周围提供 360° 视觉保护	2 个 microScan3 (前部和后部) 在机器人周围提供 360° 视觉保护
3D 相机 (2 个)	Intel RealSense D435 · 视场 : 可在机器人前方 1200 mm 处检测到高度为 1800 mm 的物体。 114° 总水平视图。地面视图 · 与机器人的最小距离 : 250 mm	Intel RealSense D435 · 视场 : 可在机器人前方 1200 mm 处检测到高度为 1800 mm 的物体。 114° 总水平视图。地面视图 · 与机器人的最小距离 : 250 mm
接近传感器	8 个	8 个

MiR Pallet Lift

MiR EU Pallet Lift

MiR Shelf Lift

指定用途

适用于 MiR500、MiR600、MiR1000 和 MiR1350 的托盘举升机构	用于自动拾取和卸下各种尺寸的托盘	用于自动拾取或卸下欧标托盘	用于自动拾取和运送推车、货架以及其他举升装置
---	------------------	---------------	------------------------

尺寸

长度	框架长度：1304 mm/51.3 in 举升器长度：1174 mm/46.2 in	1200 mm/47.2 in	框架长度：1304 mm/51.3 in 举升器长度：1174 mm/46.2 in
宽度	框架宽度：910 mm/35.8 in 举升器宽度：710 mm/28 in	162 mm/6.4 in	框架宽度：910 mm/35.8 in 举升器宽度：710 mm/28 in
降低时的总高度	94 mm/3.7 in	87 mm/3.4 in	94 mm/3.7 in
升高时的总高度	156 mm/6.1 in	150 mm/5.9 in	156 mm/6.1 in

颜色

MiR500 和 MiR600 举升器的 RAL 颜色	RAL 7011/铁灰色	RAL 9005/乌黑色	RAL 9005/乌黑色
MiR1000 和 MiR1350 举升器的 RAL 颜色	RAL 9005/乌黑色	RAL 9005/乌黑色	RAL 9005/乌黑色

有效负载

MiR500 的有效举升负载	500 kg/1100 lbs	500 kg/1100 lbs	1000 kg / 2200 lbs* *不应考虑机器人的有效负载限制
MiR600 的有效举升负载	500 kg/1100 lbs	500 kg/1100 lbs	500 kg/1100 lbs
MiR1000 的有效举升负载	1000 kg/2200 lbs	1000 kg/2200 lbs	1000 kg/2200 lbs
MiR1350 的有效举升负载	1250 kg/2755 lbs	1250 kg/2755 lbs	1250 kg/2755 lbs

性能

举升器高度	60 mm/2.4 in	60 mm/2.4 in	60 mm/2.4 in
举升循环	适用于 MiR500/1000 的举升器最少循环 50,000 次 适用于 MiR600/1350 的举升器最少循环 90,000 次	适用于 MiR500/1000 的举升器最少循环 60,000 次 适用于 MiR600/1350 的举升器最少循环 90,000 次	适用于 MiR500/1000 的货架举升器最少循环 50,000 次 适用于 MiR600/1350 的货架举升器最少循环 90,000 次

托盘

长度 x 宽度	1016 mm x 1219 mm/40 in x 48 in 可应用于各种托盘结构尺寸	1200 mm x 800 mm/ 47.2 x 31.5 in	
---------	---	-------------------------------------	--



MiR Pallet Rack



MiR EU Pallet Rack

指定用途

MiR500 与 MiR1000 托盘货架	用于自动拾取或卸下 40" x 48" 托盘	用于自动拾取或卸下欧标托盘
-----------------------	------------------------	---------------

尺寸

长度	1300 mm/51.2 in	1300 mm/51.2 in
宽度	1182 mm/46.5 in	1182 mm/46.5 in
高度	442 mm/17.4 in	352 mm/13.9 in

颜色

RAL 颜色	RAL 7011/铁灰色	RAL 7011/铁灰色
--------	--------------	--------------

有效负载

托盘货架的有效负载	1350 kg / 2976 lbs	1350 kg / 2976 lbs
-----------	--------------------	--------------------



MiR Charge 24V



MiR Charge 48V

指定用途

用于 MiR 机器人的自动充电器	机器人可前往充电站完成充电	机器人可前往充电站完成充电
------------------	---------------	---------------

尺寸

宽度	620 mm/24.4 in	622 mm/24.5 in
高度	350 mm/13.8 in	287 mm/11.26 in
深度	120 mm/4.7 in	487 mm / 19.17 in (在运行模式下) 237 mm / 9.33 in (在折叠时)
重量	10.5 kg/22 lbs	20 kg/440 lbs

额定运行条件

环境温度范围	+5°C 至 40°C	+5°C 至 40°C
湿度	10-95 % · 无冷凝	10-95 % · 无冷凝
电源	输出 : 24 V · 最大 25 A 输入 : 100/230 V AC · 50-60 Hz	输出 : 48 V · 最大 40 A 输入 : 100 V-240 V · 50-60 Hz

合规

标准	EN-60335-2-29	EN60335-1-12、EN60335-2-29:2004、EN61000-6-1:2007 和 EN61000-6-4:2007 · 经 TUV 安全认证
----	---------------	---

MiR Fleet

指定用途

集中控制机器人车队	最高 100 台机器人
订单处理	在多个机器人中优先化处理订单
电池电量管控	检查机器人电池电量并自动充电
交通流量控制	使用流量控制算法避免多重路径交叉点产生交通拥堵

提供两种解决方案

MiR Fleet PC	包含物理 PC 硬件
MiR Fleet Server	安装在现有服务器基础设施中

MIR FLEET PC

型号	NUC7i3DNB
PC	Intel® Maple Canyon NUC
CPU	Intel® Core™ i3-7100U 处理器 (3M 缓存 · 2.40 GHz)
RAM	8GB DDR4-2400
SSD	128GB 2.5"
操作系统	Linux Ubuntu 16.04
网络功能	1 Gbit 以太网 · 无无线选项
所需连接	110V 或 230V 电源插座和以太网网络线缆
安装要求	通常必须在与机器人相同的物理网络上运行

MIR FLEET SERVER

安装文件大小	3GB
MiR Fleet 更新文件大小	约 300 MB
服务器要求	最低频率为 2.1 GHz 的双核处理器
RAM	最小 8 GB
HDD	80 GB
支持的操作系统	Ubuntu 18.04 LTS · Ubuntu Server 18.04 LTS · Debian 9 · CentOS 7 · Redhat Enterprise Linux 7.4

国际化

Mobile Industrial Robots 发展迅猛。我们已在丹麦（总部）、美国、西班牙、德国、中国、韩国、新加坡以及日本设立办事处，并且在超过 60 个国家拥有 200 多家分销商（仍在不断增加），我们可以面向全球客户提供机器人。

