



## MiRCharge

### BESTIMMUNGSGEMÄSSE VERWENDUNG

Automatisches Ladegerät für MiR-Roboter      Der Roboter fährt in die Ladestation und verbindet sich mit dieser.

### ABMESSUNGEN

Breite	580 mm
Höhe	300 mm
Tiefe	120 mm
Gewicht	10,5 kg

### MONTAGESPEZIFIKATIONEN

Wandmontage	Montage bündig mit dem Boden
Montagehöhe über dem Boden	45 mm vom Boden zur Unterkante

### NOMINALE BETRIEBSBEDINGUNGEN

Umgebungstemperaturbereich	+5 °C bis 50 °C
Luftfeuchtigkeit	10-95 % nicht kondensierend
Spannungsversorgung	Ausgang: 24 V, max. 25 A Eingang: 100/230 V AC, 50-60 Hz

### KONFORMITÄT

Norm	EN 60204-1
------	------------

## MiRFleet

### BESTIMMUNGSGEMÄSSE VERWENDUNG

Zentrale Steuerung einer Roboterflotte	Bis zu 100 Roboter
Auftragsmanagement	Priorisierung und Verteilung von Aufträgen unter mehreren Robotern
Kontrolle des Batterieladestands	Überwachung der Batterieladestände der Roboter und automatische Verwaltung der Ladevorgänge
Verkehrssteuerung	Koordinierung kritischer Bereiche, in denen sich die Wege mehrerer Roboter kreuzen

### ZWEI VERFÜGBARE VERSIONEN

Linux-PC	Auslieferung in physischem PC-Gehäuse
VM-Image (Virtual-Machine-Image)	Zur Installation auf bestehenden Serversystemen

### PHYSISCHER LINUX-PC FÜR MIRFLEET

PC-Typ	Intel® Maple Canyon NUC
Prozessor	Intel® Core i3-5010U (3 MB Cache, 2,1 GHz Grundtakt)
Arbeitsspeicher (RAM)	8 GB DDR3L-1600
SSD	120 GB 2,5"
Betriebssystem	Linux Ubuntu 16.04
Netzwerkfähigkeit	1-Gbit-Ethernet, ohne Drahtlosoption
Erforderliche Anschlüsse	110-V- oder 230-V-Steckdose sowie Ethernet-Netzwerkkabel
Installationsanforderungen	Muss sich im gleichen physischen Netzwerk befinden wie die Roboter

### VM-IMAGE FÜR MIRFLEET

Imagedateigröße	3 GB
Serveranforderungen	Dual-Core-Prozessor, mind. 2,1 GHz
Arbeitsspeicher (RAM)	Mind. 4 GB (8 GB empfohlen)
Festplatte	10 GB
Virtualisierungssoftware	Oracle VirtualBox oder VMware