

MR-C3L-UB120A1(HXGD)

产品规格书

阡陌系列 120kg 小型移载式搬运机器人

功能特性

- 自主定位导航，采用惯性导航、视觉导航、激光导航、车道线巡线纠偏等技术实现精确定位。
- 柔性运动控制，采用双轮差速驱动，支持前进、后退、旋转等运动控制，运动过程平滑柔顺。
- 智能电源管理，支持多等级电量阈值控制，低电量时自主充电，完成充电后自主返回工作。
- 多重安全防护，前置激光避障，前、后、侧面超声雷达，前/后急停按钮，前/后碰撞条等多级安全防护，实现安全可靠的运动控制。
- 支持最大4*30kg货物搬运。
- 轨道机构利用多个传感器实现货物位置实时监测。
- 设备状态指示，通过数码管+双色指示灯+触摸屏，提示设备状态等。
- 无线网络通信，支持 WIFI 网络通信和无缝漫游，网络覆盖区域无障碍运行。

应用行业

电商，电子制造，烟草，医药等仓储物流行业。

订货型号

MR-C3L-UB120A1(HXGD)

外形尺寸

技术参数

	指标	参数	单位
基本参数	尺寸	1628(L)828(W)1226(H)	mm
	自重	250	kg
	额定负载能力	4*30	kg
执行机构	输送速度	300~400	mm/s
	工作面高度(距地面)	500 1100	mm
运行参数	最大运行速度	900	mm/s
	额定运行速度	900	mm/s
	最大加速度(空载)	600	mm/s ²
	最大加速度(额定负载)	600	mm/s ²
	导引定位精度	±10	mm
	停止角度精度	±1	度
	停止位置精度	±10	mm
电池 (磷酸铁 锂)	电池额定电压	48	V
	电池容量	30	Ah
	充电循环次数 (*)	完全充放电1500	次
	额定工况下工作时间	8	h
	充电时间	完全放电后充电时长≤1.5	h
安全性能	激光避障	前置激光避障	
	碰撞条检测	前/后碰撞条检测	
	超声雷达	4面8个超声检测	
	急停按钮	前/后急停按钮	
	车道线巡线纠偏	具备	

(*) 本产品采用自主浅充浅放电源管理模式。

