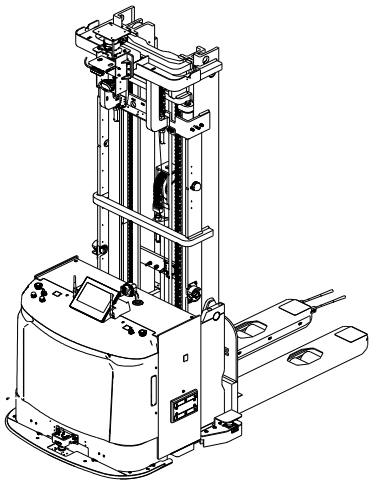
# MR-F4-3000-A2-L55-2D

堆垛叉取式机器人



## 功能特性

- 窄车体，叉取式搬运货物；支持门架定制/货叉尺寸定制。
- 激光 slam 导航，回转半径小，定位精度高。
- 柔性运动控制，最大运行速度可达 1.8m/s。
- 智能/独立电源管理，低电量自主充电，免维护锂电池，安全无污染。
- 多重安全防护，激光/红外防撞，载货检测，急停按钮，声音告警等多安全防护。
- 标准托盘搬运，支持额定不大于 3000kg 货物提升、搬运、下放等。
- 设备状态指示，显示屏、指示灯等显示实时状态信息。
- 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

汽车、3C、制造、物流、食品药品等行业。

## 技术参数

| 型号 | | | MR-F4-3000-A2-L55-2D |
|---|---|---|---|
| 基本参数 | 外形尺寸（mm） | l1*b1*h1 | 2352*1170*2883 |
| | 自重(含电池) (kg) | | 2280 |
| | 额定负载（kg） | Q | 3000 |
| | 载荷中心距（mm） | C | 600 |
| | 轴距（mm） | y | 1503 |
| | 提升高度（mm） | h3+h13 | 5500 |
| | 作业时门架最大高度（mm） | h4 | 6150 |
| | 下降后货叉距地高度（mm） | h13 | 107 |
| | 货叉厚/宽/长（mm） | s/e/l | 90/225/1200 |
| | 过货叉距离（mm） | b5 | 685 |
| | 最小离地间隙（mm） | m2 | 14 |
| | 适用托盘尺寸（mm） | | 1000*1200 |
| | 导航激光扫描面高度（mm） | h15 | 2851 |
| | 最小转弯半径（mm） | Wa | 1893 |
| | 直角通道宽度(1000*1200托盘) (mm) | Ast | 2971 |

| | | |
|---|---|---|
| **运动性能** | 运行速度(满载/空载) (m/s) | 1.5/1.8 |
| | 定位精度（mm) | ±10 |
| | 角度精度（°) | ±1 |
| | 最大爬坡度(满载/空载) (%) | 8%/8% |
| | 提叉速度(满载/空载) (mm/s) | 90/120 |
| | 降叉速度(满载/空载) (mm/s) | 180/120 |
| | 运动方式 | 舵轮驱动，前进/后退，弧线转弯，原地旋转 |
| **电池性能** | 额定电压（V) | 48 |
| | 容量（Ah) | 125 |
| | 充电循环次数 | 完全充放电1500次 |
| | 额定工况运行时间（h) | 6~8 |
| | 完全放电后充电时长（h) | ≤3 |
| | 充电方式 | 侧充 |
| **安全防护** | 避障激光 | 机身两侧360°激光覆盖 |
| | 行车记录仪 | 选配 |
| | 碰撞条检测 | 车身半包围碰撞条 |
| | 托盘到位检测 | 接触式检测 |
| | 叉尖碰撞检测 | 接触式和非接触式双重保护 |
| | 急停按钮 | 左右急停按钮 |
| | 声光报警 | 具备 |
| **其他** | 驱动方式 | 行走和转向为电机驱动，举升为液压驱动 |
| | 显示屏 | 具备 |
| | 导航方式 | 激光slam（反光板），具有辅助定位功能 |
| | 手动操作 | 手操器（选配）、移动机器人移动终端APP |
| | 工作噪声（dB) | <95 |

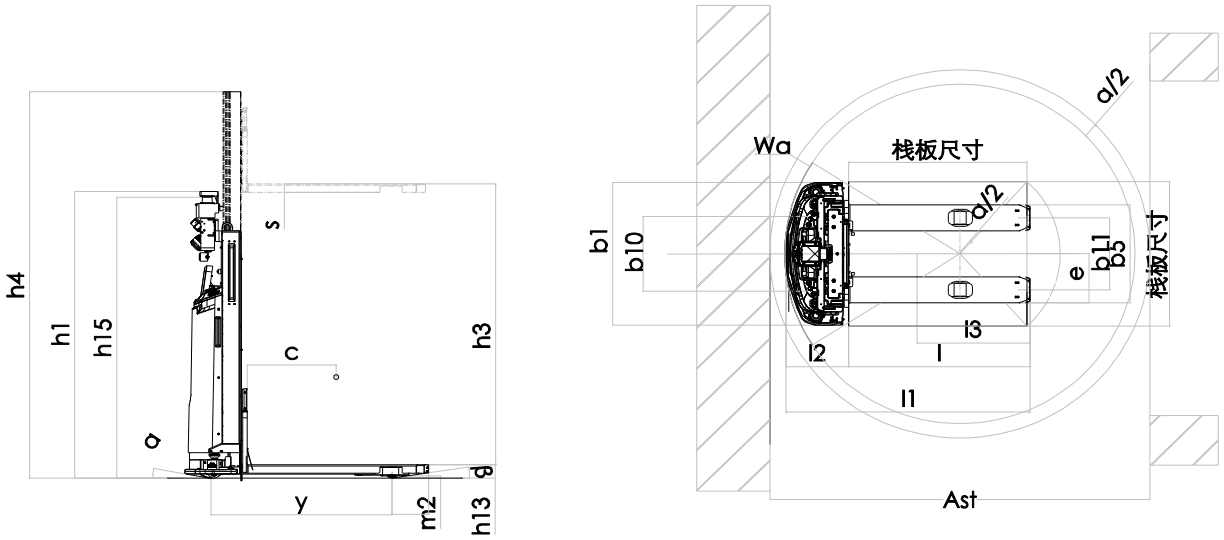
## 订货型号

| 型号 | 物料代码 |
|---|---|
| MR-F4-3000-A2-L55-2D | 323101680 |

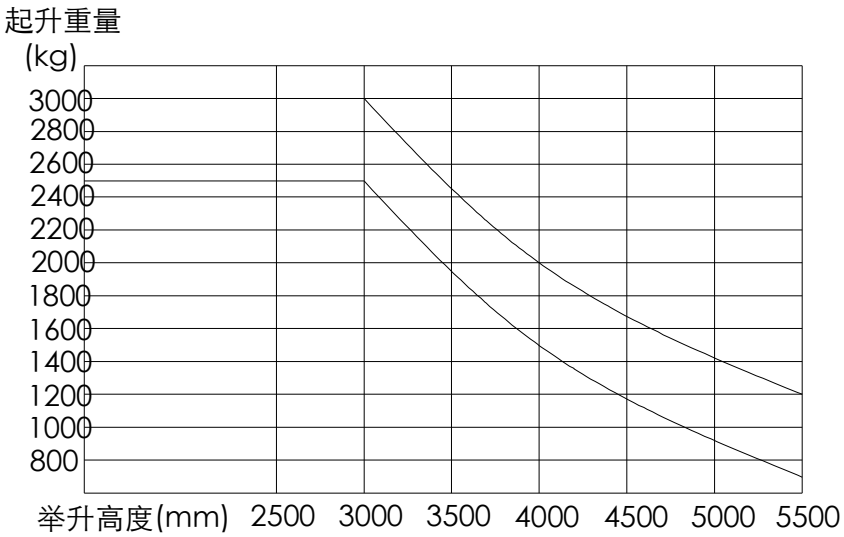
## 可选配件

| 配件 | 型号 | 物料代码 |
|---|---|---|
| 充电桩 | MR-FRA-CH-48/60S-C2(M)(DSK) | 323400024 |
| 外部调试线 | 调试线-外部,50cm,黑 | 101509176 |

## 产品尺寸



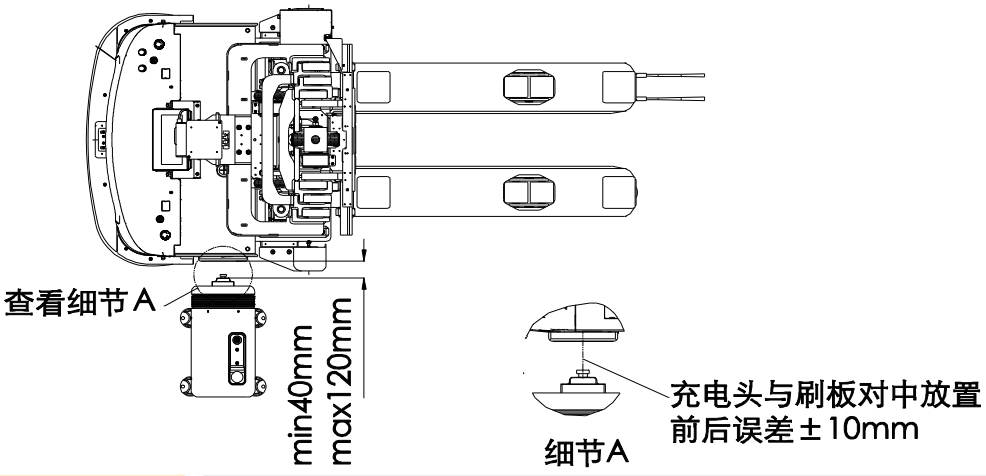

## 载荷曲线图




载荷中心距:
600mm

载荷中心距:
700mm

## 充电桩位置图






杭州海康机器人股份有限公司版权所有，侵权必究。
本文件中所有信息如有变更恕不另行通知；本文件内容经过仔细核对力求精准，但仍可能存在误差；本文件所涉数据可能因环境等因素产生差异，本公司不承担由此产生的后果。