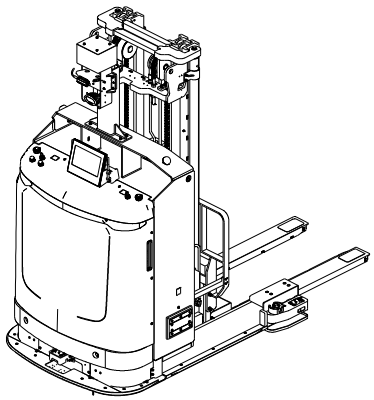
# MR-F5-1600-B4-L45-2D

前移叉取式机器人



## 功能特性

- 叉取式搬运货物，支持货叉、门架定制。
- 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 1.5m/s。
- 智能电源管理，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 1350kg 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-F5-1600-B4-L45-2D |
|---|---|---|---|
| 基本参数 | 外形尺寸 (mm) | l1*b1*h1 | 2427*1091*2219 |
| | 自重(含电池) (kg) | | 2600 |
| | 额定负载 (kg) | Q | 1350 |
| | 载荷中心距 (mm) | C | 600 |
| | 轴距 (mm) | y | 1155 |
| | 提升高度 (mm) | h3+h13 | 4500 |
| | 作业时门架最大高度 (mm) | h4 | 5395 |
| | 下降后货叉距地高度 (mm) | h13 | 55 |
| | 货叉厚/宽/长 (mm) | s/e/l | 40/132/1200 |
| | 过货叉距离 (mm) | b5 | 650 |
| | 支腿高度 (mm) | h8 | 236 |
| | 最小离地间隙 (mm) | m2 | 43 |
| | 适用托盘尺寸 (mm) | | 1200*1000 |
| | 导航激光扫描面高度 (mm) | h15 | 2187 |
| | 最小转弯半径 (mm) | Wa | 1528 |
| | 直角通道宽度(1200*1000托盘) (mm) | Ast | 2895 |

| | | |
|---|---|---|
| **运动性能** | 运行速度(满载/空载) (m/s) | 1.2/1.5 |
| | 定位精度（mm) | ±10 |
| | 角度精度（°) | ±1 |
| | 最大爬坡度(满载/空载) (%) | 5%/8% |
| | 提叉速度(满载/空载) (mm/s) | 120/150 |
| | 降叉速度(满载/空载) (mm/s) | 140/140 |
| | 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) | 100 |
| | 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 | 具备 |
| | 行车记录仪 | 选配 |
| | 碰撞条检测 | 具备 |
| | 托盘到位检测 | 具备 |
| | 叉尖碰撞检测 | 具备 |
| | 急停按钮 | 具备 |
| | 声光报警 | 具备 |
| **其他** | 驱动方式 | 前轮驱动及转向 |
| | 显示屏 | 具备 |
| | 导航方式 | 激光slam（反光板） |
| | 手动操作 | 手操器（选配）、移动机器人移动终端APP |
| | 工作噪声（dB) | <75 |

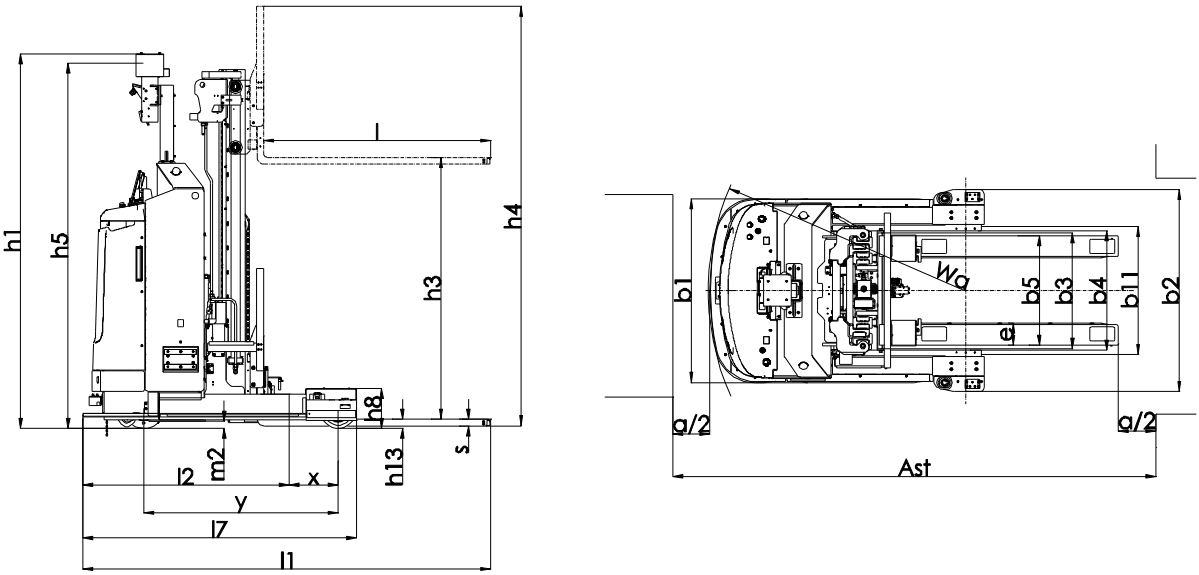
## 订货型号

| 型号 | 物料代码 |
|---|---|
| MR-F5-1600-B4-L45-2D | 323101611 |

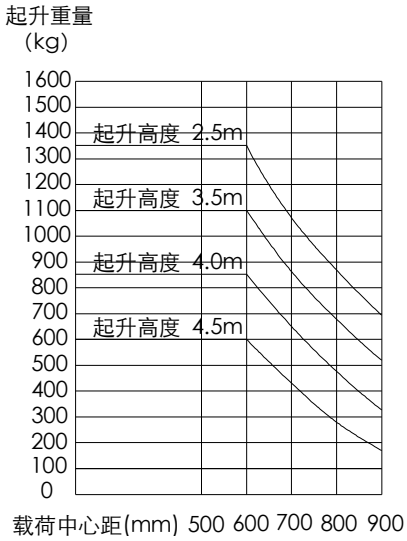
## 可选配件

| 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 |

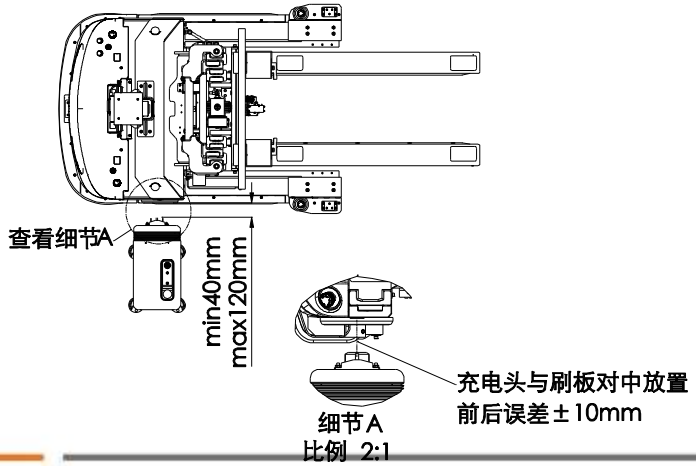
## 产品尺寸




## 载荷曲线图




## 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，本文件内容在印刷时经力求精准，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责任。