MR-Q2-400LE-D2(MH)

潜伏机器人



功能特性

- 自主定位导航：采用惯性导航、激光 SLAM 导航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：支持多等级电量阀值控制，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，机械碰撞检测，急停按钮等多级安全防护，实现安全可靠的运动控制。
- 人机交互友好：支持显示屏、声光告警提示设备状态。
- 大型货物搬运：支持 400kg 货物举升、搬运、旋转、下放。
- 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

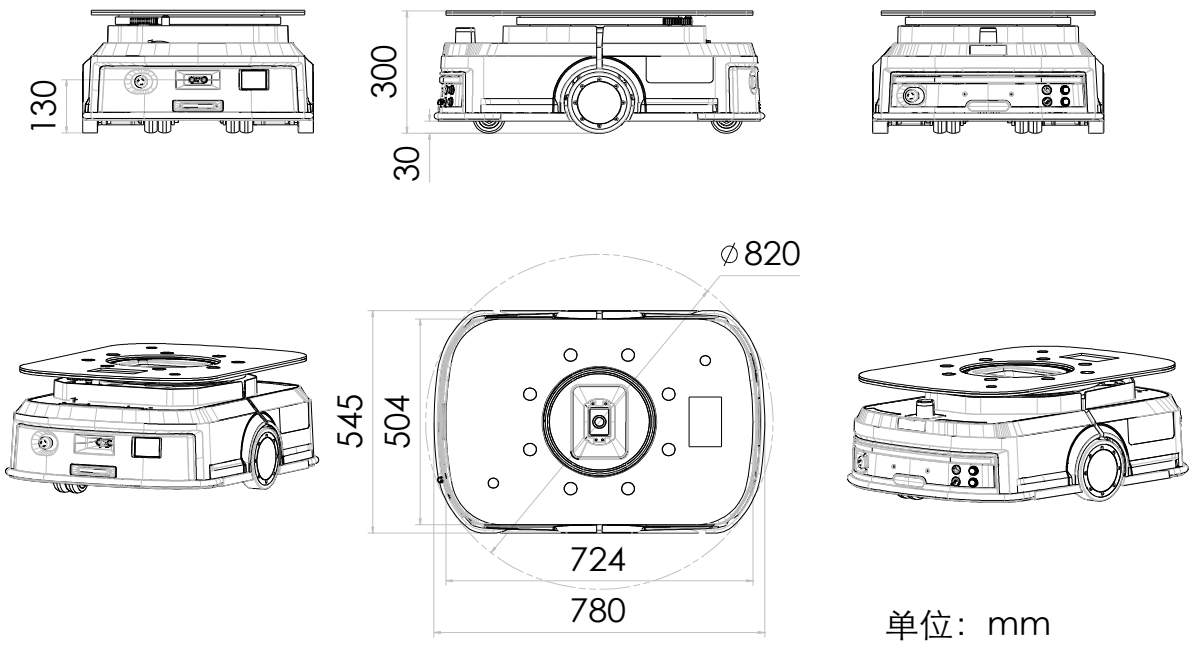
汽车、3C、制造、物流、食品药品等行业。

技术参数

型号		MR-Q2-400LE-D2(MH)
基本参数	外形尺寸L*W*H (mm)	780*545*300
	旋转直径（mm)	820
	举升高度（mm)	60
	底盘离地间隙（mm)	30
	举升台面尺寸（mm)	724*504
	举升类型	电动举升
	自重（Kg)	93
	额定负载（Kg)	400
	导航方式	激光SLAM导航
	人机交互方式	显示屏

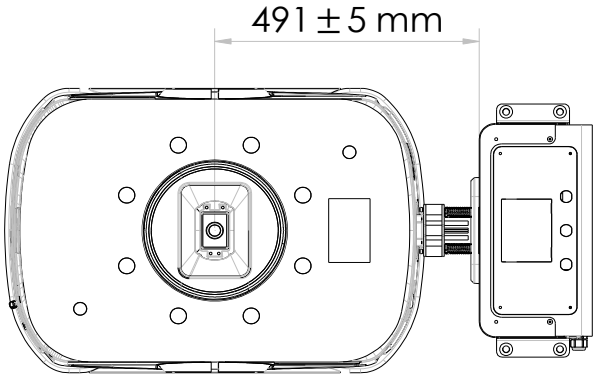
安全防护	前侧	激光避障	安装高度(mm)	239
			开角(°)	260
			最大检测范围(m)	40
	碰撞条			机械碰撞条
	急停按钮			具备
运动性能	额定运行速度(空载) (m/s)			2
	额定运行速度(额定负载) (m/s)			1.8
	额定加速度(空载) (m/s^2)			0.8
	额定加速度(额定负载) (m/s^2)			0.4
	旋转速度(空载) (°/s)			200
	旋转速度(额定负载) (°/s)			80
	爬坡度（°)			3
	定位角度精度(通过视觉导正) (°)			±1
	定位精度(通过视觉导正) (mm)			±10
电池性能	电池类型			磷酸铁锂
	额定电压（V)			48
	充电循环次数(次)			1500
	额定工况下工作时间（h)			8
	完全放电后充电时长(h)			≤1.5

外形尺寸



单位：mm

充电桩位置



订货型号

型号	物料代码
MR-Q2-400LE-D2(MH)	307303065

可选配件

配件	型号	物料代码
充电桩	MR-RA-CH-48/30B-C7(N)	307800371
斜坡（用量：1）	M-70	194207401
外部调试线（搭配使用）	标准网线，RJ45转RJ45	/
	标准转接线，USB转Type-C 公	/

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。