MR-QF3-1500LD-A2-P3(M)

潜伏叉取机器人



功能特性

- 将潜伏底盘和叉车叉腿相结合，兼顾灵活性的同时，可以直接背负载具。
- 相比传统叉车，整车自重更轻，可以应对低楼面承重的场景。
- 适配载具形式多样。
- 相比传统叉车，整车移动速度提升约 25%，支持极窄巷道取放货，提升库容。
- 支持选配多种安全防护方案，做到 360° 立体防护。
- 设备状态指示，显示屏、指示灯、扬声器等显示实时状态。
- 无线网络通讯，支持 WIFI 网络通信和无缝漫游，网络覆盖区无障碍运行。

应用场景

国标托盘、异型托盘、非标料架（笼车、特殊行业定制载具）等载具的搬运。

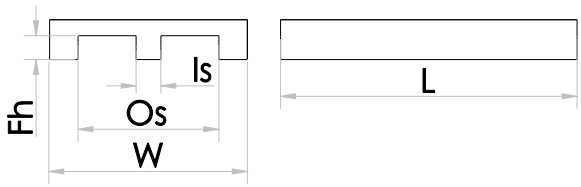
技术参数

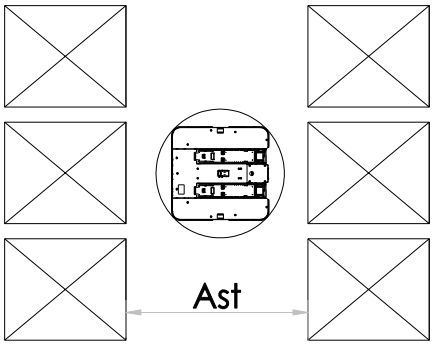
型号			MR-QF3-1500LD-A2-P3(M)
基本参数	外形尺寸（mm）	L1*b1*h1	1250*1220*170
	自重(kg)		340
	导航方式		LSLAM
	额定负载（kg）	Q	1500
	旋转直径（mm）	Wa	1652
	充电口高度（mm）	hc	93
	货叉外宽（mm）	b2	622
	货叉内宽（mm）	b3	258
	货叉上台面最小离地高度(mm)	h3	110
	货叉上台面最大离地高度(mm)	h2	335
	举升高度（mm）	h2-h3	225
	货叉最大伸出距离（mm）	L2	1430
	人机交互		显示屏
	托盘取放货模式		拉取式

运动性能	驱动方式	差速驱动
	额定运行速度(空载)	1.5m/s
	额定运行速度(额定负载)	1.2m/s
	位置精度	±10mm/±1°
电池性能	电池类型	磷酸铁锂
	额定电压	48V
	电池容量	28Ah
	充放电循环次数	完全充放电1500次
	额定工况时间	8h
	完全放电后充电时长	1.5h
	充电方式	自动充电,手动充电
安全防护	避障传感器	右前激光传感器+左后激光传感器，360°避障检测
	碰撞条	前置、后置气动碰撞条检测
	急停按钮	标配
	声光告警	标配
	托盘到位检测	标配
	托盘识别	标配
	悬空障碍物检测	选配
	叉尖安全防护	选配
	镭射警示	选配

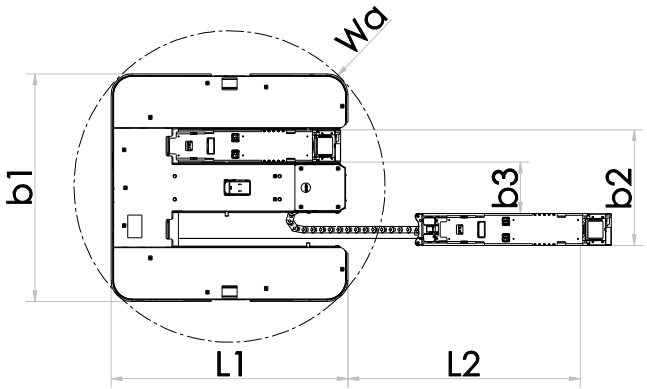
托盘尺寸

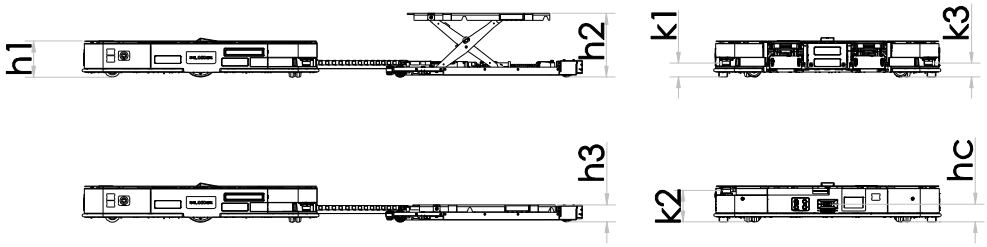
规格	参数	备注
适配的托盘内宽Is范围	Is≤200	以L=1200的托盘为例
适配的托盘外宽Os范围	680≤Os	以L=1200的托盘为例
适配的托盘叉孔高度Fh范围	120≤Fh≤130	以L=1200的托盘为例
适配的托盘长度L范围	600≤L3≤1500	允许超托
适配的巷道尺寸Ast范围	Ast≥1800	1200*1000托盘



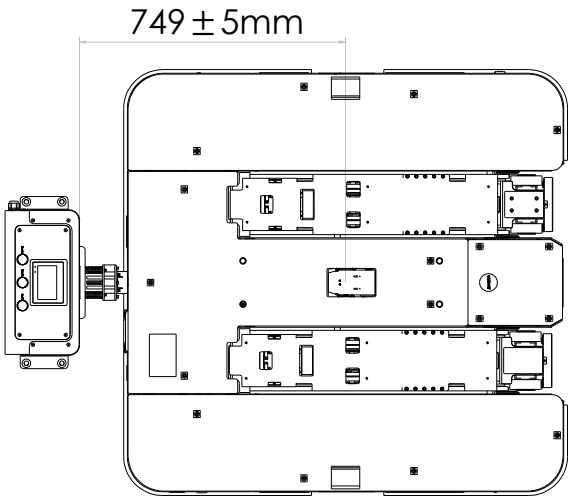


外形尺寸





充电桩位置



订货型号

型号
MR-QF3-1500LD-A2-P3(M)

可选配件

配件	型号	物料代码
充电桩	MR-RA-CH-48/30B-C9A(S)	307800647
外部调试线	调试线-外部,50cm,黑	101509176
手操器	MR-FRA-MC	323400015

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。