

BW-AMR-KIVA-400-L/C

托盘 AMR 小车 -KIVA-400



Eigenschaften / 产品特点

- 自主定位导航：采用惯性导航、激光 SLAM 导航 / 二维码导航等精确定位
Automatische Positionierung & Navigation: Multi-Sensor-Setup (Trägheitssensor, SLAM-Laser, und QR-Code Navigation) für eine genaue Positionierung
- 柔性运动控制：采用双轮差速驱动，支持前进、后退、旋转
Flexible Bewegungskontrolle: Fahrt vorwärts, rückwärts und Rotation auf der Stelle
- 智能电源管理：支持多等级电量阈值控制，低电量自主充电
Intelligente Energienutzung: Multi-level Batteriekontrollsystem, autonomes eigenständiges Laden bei geringem Batteriestand
- 多重安全防护：前置激光避障，机械碰撞检测等多级安全防护
Mehrstufige Sicherheit: Laser an der Front zur Hinderniserkennung und mechanische Stoßfängersensoren für maximale Sicherheit
- 无线网络通信：支持 WIFI 网络通信和无缝漫游
Drahtlose Netzwerkkommunikation: W-LAN-Konnektivität ermöglicht eine freie Navigation

Technische Daten / 产品参数

参数名称 Technischer Parameter	单位 Einheit	数值 Daten
外形尺寸：长 * 宽 * 高 Abmessungen: Länge x Breite x Höhe	mm	780(L)*545(W)*300(H)
举升高度 Hebehöhe	mm	60
举升类型 Hebemechanismus	-	电动举升 Elektrisch
自重 Leergewicht	kg	93
额定负载 auigkeit der Laufpos	kg	400
导航方式 Navigationsmodus	-	激光 SLAM 导航 / 二维码导航 SLAM-Laser/Navigation über QR-Codes
额定运行速度（空载 / 负载） Fahrgeschwindigkeit (Unbeladen/Beladen)	m/s	2/1.8
额定加速度（空载 / 负载） Beschleunigung (Unbeladen/Beladen)	m/s ²	0.8/0.4
旋转速度（空载 / 负载） Lenkgeschwindigkeit (Unbeladen/Beladen)	°/s	200/80
爬坡度 Steigungen	°	3
定位精度（通过视觉导正） Positionsgenauigkeit, Korrektur über optischen Sensor	mm	±10
定位角度精度（通过视觉导正） Positionsgenauigkeit (Winkel), Korrektur über optischen Sensor	°	±1
安全防护 Sicherheitsfeatures		前侧激光避障 / 碰撞条检测 / 急停按钮 Hinderniserkennung über Frontlaser/seitliche Kollisionssensoren/ Not-Aus-Schalter (E-Stop)
电池系统 Batterie		磷酸铁锂 / 48V/1500 次充电循环 / 额定工况运行时长 8h Lithiumeisenphosphat-Batterie LiFePO4/ 48V / 1500 Ladezyklen/ Batteriekapazität unter Nennbedingungen 8 Stunden