

AE15

平衡重系列搬运机器人

Heavy-duty material handling assistant

Rated Load
额定载荷

1500KG

Lifting Height
提升高度

3000MM

Turning Radius
旋转半径

1200MM



E 系列平衡重车

E Series Counterbalance Truck

具备1.5吨的载荷能力，在搬运高堆垛和重载货物时表现出色，轻松应对复杂工作环境。其优良的平衡性设计确保货物在高速移动或急停急转时依然稳固，提高了作业安全性和效率。

With a load capacity of 1.5 tons, it excels in handling high-stacked and heavy loads, effortlessly adapting to complex working environments. Its superior balance design ensures that cargo remains stable during high-speed movement or sudden stops and sharp turns, enhancing operational safety and efficiency.

AiTEN

AiTEN Robotics

T: 400-106-0508
E: info@szaiten.com
W: www.szaiten.com



官网



公众号

产品展示							
产品型号				AE10	AE15	AE20	AE30
基本特性	1	驱动形式		舵轮	舵轮	舵轮	舵轮
	2	导航方式		激光SLAM	激光SLAM	激光SLAM	激光SLAM
	3	额定载荷	kg	1000	1500	2000	3000
	4	载荷中心	mm	600	600	600	600
	5	自重		1685	2530	4310	4735
	6	轮胎		聚氨酯轮	聚氨酯轮	聚氨酯轮	聚氨酯轮
	7	制动方式		电磁制动	电磁制动	电磁制动	电磁制动
	8	通讯方式		Wi-Fi/5G	Wi-Fi/5G	Wi-Fi/5G	Wi-Fi/5G
	9	充电方式		手动/自动	手动/自动	手动/自动	手动/自动
基本尺寸	1	长/宽/高	mm	2477/996/2200	2478/1047/1975	2828/1450/2700	3080/1200/2560
	2	起升高度	mm	1600	3000	1600	1500
	3	货叉离地高度(最低时)	mm	40	40	50	50
	4	货叉尺寸	mm	40/110/1150	40/110/1150	50/125/1150	50/125/1150
	5	货叉外宽	mm	680	680	680	680
	6	直角堆垛通道宽度(托盘1000X1200) 1000进叉	mm	2820	2820	3350	3520
	7	最小离地间隙	mm	50	50	50	45
	8	转弯半径	mm	1200	1200	1560	1890
基本性能	1	行驶速度 满载/空载	m/s	1.0/1.5	1.5/2	1.5/2	1.7/2.5
	2	提升速度 满载/空载	mm/s	90/120	90/120	100/150	200/300
	3	下降速度 满载/空载	mm/s	100/90	100/90	150/100	380/260
	4	最大爬坡能力 满载/空载	%	5/10	5/10	5/10	5/10
	5	电池	V/Ah	24V/210Ah	24V/210Ah	48V/310Ah	48V/310Ah
	6	额定工况运行时间	h	6~8	6~8	6~8	6~8
	7	完全放电后充电时长	h	≤2	≤2	≤3	≤3
安全	1	激光避障		√	√	√	√
	2	机械防撞		√	√	√	√
	3	声光报警		√	√	√	√
	4	急停按钮		√	√	√	√
	5	充放电保护		√	√	√	√
	6	叉尖检测		√	√	√	√
	7	货物到位检测		√	√	√	√
门架选配	1	单级门架提升高度	mm	0~1600	0~1600	0~1600	0~1600
	2	两级门架提升高度	mm	0~6000	0~6000	0~6000	0~6000
	3	三级门架提升高度	mm	0~7000	0~7000	0~10000	0~10000

精确的激光导航

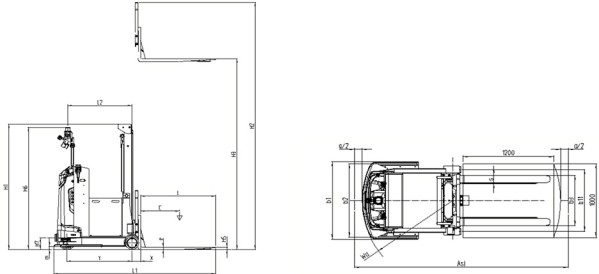
3D SLAM 激光导航技术可确保在复杂多变的仓库环境中进行精确定位和自主路径规划，从而确保每次传送操作的精确性。

Utilizes 3D laser navigation technology to achieve precise positioning and autonomous path planning in complex and variable warehouse environments, ensuring every handling task is performed accurately.

360° 避障能力

当检测到前方有障碍物时，机器人会立即启动避障程序并计算避障的最佳路径。确保工作的连续性和安全性

When an obstacle is detected in the path, the robot immediately initiates an avoidance program, calculating the optimal route to bypass the obstacle and ensuring continuity and safety during the operation.



本出版物中的所有信息如有更改，恕不另行通知。尽管本出版物中的信息已经过仔细核对，但仍可能存在错误。本出版物中包含的数据可能会因环境和其他因素而变化。我们不对由此产生的任何后果承担任何责任。
All information in this publication is subject to change without notice. Although the information in this publication has been carefully checked, it may contain errors. The data contained in this publication may be subject to change due to environmental and other factors, and we do not accept any responsibility for any consequences arising therefrom.