

MP10

窄通道搬运机器人

Narrow aisle handling robots



Rated Load
额定载荷

1000KG

Jacking Height
提升高度

155MM

Turning Radius
旋转半径

990MM

M系列搬运机器人

M Series Handling Robots

MP10 是一款基于 SLAM 激光导航技术的搬运机器人，载重量为 1 吨，体型小巧，适合在狭窄通道中进行作业，能够轻松应对多种场合的通行要求。

The MP10 is a transport robot based on SLAM laser navigation technology, with a load capacity of 1 ton. Its compact design makes it ideal for operating in narrow passages, allowing it to easily navigate through various environments.

AiTEN

AiTEN Robotics

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



官网



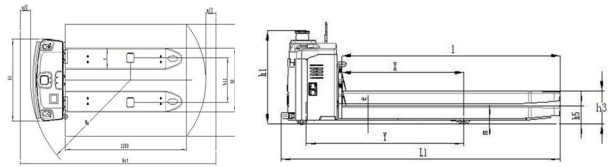
公众号

产品展示					
产品型号				MP10	MP10 PLUS
基本特性	1	驱动形式		差速	差速
	2	导航方式		激光SLAM	激光SLAM
	3	额定载荷	kg	1000	1000
	4	载荷中心	mm	600	600
	5	自重	kg	270	290
	6	轮胎		聚氨酯轮	聚氨酯轮
	7	制动方式		电磁制动	电磁制动
	8	通讯方式		Wi-Fi/5G	Wi-Fi/5G
	9	充电方式		手动/自动	手动/自动
基本尺寸	1	长/宽/高	mm	1475/735/450	1475/735/550
	2	起升高度	mm	155	240
	3	货叉离地高度(最低时)	mm	86	86
	4	货叉尺寸	mm	86/186/1150	86/186/1150
	5	货叉外宽	mm	570	570
	6	直角堆垛通道宽度(托盘1000X1200) 1000进叉	mm	1940	1940
	7	最小离地间隙	mm	20	20
	8	转弯半径	mm	990	990
基本性能	1	行驶速度 满载/空载	m/s	0.7/0.6	0.7/0.6
	2	提升速度 满载/空载	mm/s	50/60	50/60
	3	下降速度 满载/空载	mm/s	60/50	60/50
	4	最大爬坡能力 满载/空载	%	1/4	1/4
	5	到位精度	mm	±10	±10
	6	电池	V/Ah	48/30	48/30
	7	额定工况运行时间	h	6~8	6~8
	8	完全放电后充电时长	h	≤1.5	≤1.5
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		√	√

精确激光导航

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（选配），定位精度可达±10mm。

3D SLAM laser guidance technology ensures precise positioning and autonomous path planning in complex and changing warehouse environments (optional) with a positioning accuracy of ±10mm.



狭窄通道自由穿梭

MP10适用于各种场景，在窄通道里也能自由穿梭，车身安装防撞触边等安全装置。

The MP10 is suitable for a wide range of scenarios and can travel freely in narrow aisles. The body is equipped with safety devices such as anti-collision touch pads.



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.