

TP60

TP 顶升系列

TP Lifting Series

Rated Load
额定载荷
600KG

Jacking Height
提升高度
60MM

Length Width Height
长度/宽度/高度
930/660/250MM



AMR 移动机器人 -TP 顶升系列，采用中置双差速轮式底盘结构，使用激光 SLAM 导航技术，实现自主导航和避障，灵活完成潜伏、背负、顶升。能够在工业环境下的生产、仓储、运输等场景中使用，实现点位到点位多种任务。

AMR Mobile Robot features a centrally mounted dual differential wheel chassis and utilizes laser SLAM navigation technology for autonomous navigation and obstacle avoidance. It can flexibly perform tasks such as lurking, carrying, and lifting in various industrial environments, including production, storage, and transportation, enabling point-to-point operations.

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				TP30	TP60	TP100	TP150
基本特性	1	驱动形式		差速	差速	差速	差速
	2	导航方式		激光SLAM/二维码	激光SLAM/二维码	激光SLAM/二维码	激光SLAM/二维码
	3	额定载荷	kg	300	600	1000	1500
	4	自重	kg	90	155	300	300
	5	轮胎		聚胺酯轮	聚胺酯轮	聚胺酯轮	聚胺酯轮
	6	制动方式		反势制动	电磁制动	电磁制动	电磁制动
	7	通讯方式		Wi-Fi/5G	Wi-Fi/5G	Wi-Fi/5G	Wi-Fi/5G
	8	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	750/540/230	930/660/250	1180/860/265	1180/860/265
	2	最小离地间隙	mm	25	30	25	25
	3	标准安全通道宽度	mm	950	1130	1460	1460
	4	顶升高度	mm	60	60	60	60
基本性能	1	行驶速度 满载/空载	m/s	1.5/2.0	1.5/2.0	1.5/2.0	1.0/1.5
	2	最大爬坡能力 满载/空载	%	3/5	3/5	3/5	3/5
	3	到位精度	mm	±10	±10	±10	±10
	4	电池	V/Ah	48/20	48/30	48/50	48/50
	5	额定工况运行时间	h	6~8	6~8	6~8	6~8
	6	完全放电后充电时长	h	≤2	≤2	≤2.5	≤2.5
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		√	√	√	√

360°全方位雷达避障

配备先进的 360° 全向雷达避障系统，确保在复杂多样的工作环境中精确运行。有效避障，使工作过程安全无忧。

Equipped with an advanced 360° omnidirectional radar obstacle avoidance system, ensuring precise operation in complex and variable industrial environments. It effectively avoids obstacles, making the operation process safe and worry-free.

灵活多样的导航功能

支持 SLAM 激光导航技术，也兼容二维码导航方式。可以轻松地处理最密集和复杂的环境，提供精确的定位和高效的导航。

Supports SLAM laser navigation technology and is also compatible with QR code navigation methods. It can easily handle even the most dense and complex environments, achieving precise positioning and efficient navigation.

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.

自主智能路径规划

根据实时环境自动规划最优路线，实现全自动化工作。减少了人工干预，提高了工作效率和准确性。

Capable of automatically planning the optimal path based on real-time environments and performing fully automated operations. This significantly reduces manual intervention and greatly enhances work efficiency and operational accuracy.

