



# MRI5000 手 操 器

匠心设计，操作灵活，寿命长久

极佳比例，防掉落误操作

可选择RS485，CAN通讯方式

## 按键功能

- 手/自动/半自动切换
- 货叉升降
- 货叉前移
- 货叉左右移动
- 车辆转向控制
- 车辆方向控制
- 车辆速度控制
- 车辆急停按钮
- 一键归零

## 产品简介

MRI5000是一款应用于叉车等工程车辆的手持操作器，适合工业场景应用需求，操作灵活，经久耐用。可选择RS485/CAN通讯方式。MRI5000使用方便，控制精准，不仅能够控制车辆的速度、转向，还可以控制货叉的升降，货叉前移，货叉左右移动。MRI5000带车辆急停按钮，可一键归零复位，支持手动/自动/半自动模式切换，支持模式切换拥有更多功能。

浙江科聪控制技术有限公司

邮箱: robot@kcrobots.com

电话: 0571-87915186

官网: www.kcrobots.com

全国24小时服务热线 400-850-9566



扫描关注官方微信

# MRI5000

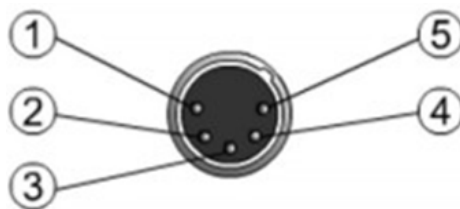
## 手 操 器

### 性能指标

|       |                            |
|-------|----------------------------|
| 供电电源  | (18~60) VDC                |
| 供电电流  | < 100mA                    |
| 工作温度  | ≥-30℃, ≤+50℃               |
| 工作湿度  | 10%RH~90%RH, 无凝露           |
| 通讯接口  | RS485/CAN                  |
| 重量    | < 1kg                      |
| 接口    | 弹簧线出线, 插拔卡依插头              |
| EMC等级 | 工业三级, 接触放电: 4kV; 空气放电: 8kV |
| 防护等级  | IP54, 阻燃, 抗摔               |

### 接线端口

| 序号 | CAN     | RS485   |
|----|---------|---------|
| 1  | CAN_L   | RS485_B |
| 2  | CAN_H   | RS485_A |
| 3  | 电源 -    | 电源 -    |
| 4  | 电源 +    | 电源 +    |
| 5  | CAN_GND | GND     |



### 外观尺寸

