

MRC5000 导航控制器



移动机器人边缘侧大脑，小身材、全功能、高可靠

内置算法，支持各种导航方式及底盘方式

符合恶劣工业环境要求，三级机器人安全控制

图形化、标准化机器人设计及应用

丰富的通讯接口，自带I/O资源

产品简介

MRC5000是一款全自主知识产品的移动机器人领域专业控制器产品。MRC5000具有“可靠、稳定、灵活、易用”等特点，内置多种导航算法，支持各种国内外常用型号导航传感器，具有防火墙功能和无线路由功能。MRC5000自带丰富的I/O资源和各种通讯接口，不仅支持CANopen和Modbus等标准通讯协议，还支持采用非标的自定义串行和以太网通讯协议，配备图形化二次开发平台（符合IEC 61131-3标准），快速实现各项功能逻辑。

适用各种车型



叉式堆高/前移AGV



SLIM



料箱机器人



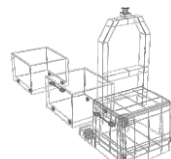
停车机器人



顶升潜入式搬运AMR



协作AGV



牵引AGV



辊筒AGV

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



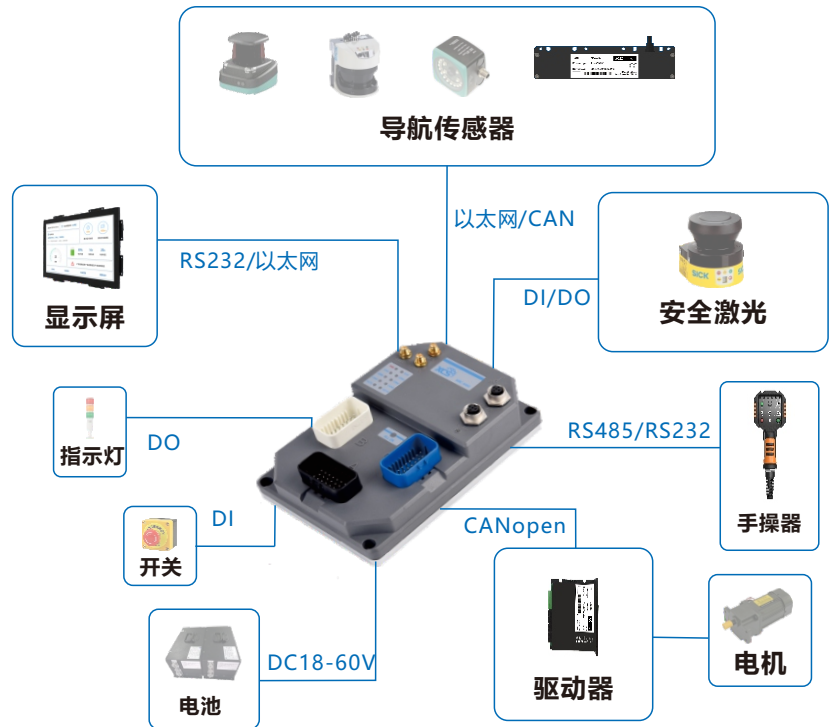
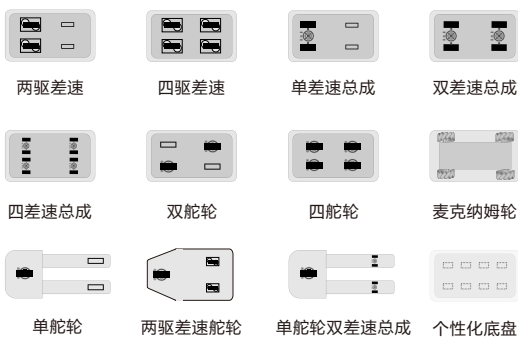
扫描关注官方微信

MRC5000 导航控制器

支持各种导航方式



支持各种运动模型



性能参数

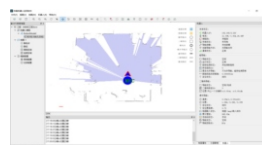
供电电源	(18~60) VDC
工作温度	≥ -40°C, ≤ +80°C
定位精度	±5mm
通讯接口	RS485, RS232, RS422, CAN
无线通信接口	2.4GHz, 5.8GHz, LTE
以太网	2个10/100 Mbps M12接口
I/O资源	DI:16路、DO:16路、AI:2路、AO:2路
编码器资源	2路
通讯协议	MODBUS RTU/TCP、CANOPEN、xNET、自定义协议
内置陀螺仪	三轴
EMC等级	工业三级
防护等级	IP65
认证	CE

软件平台



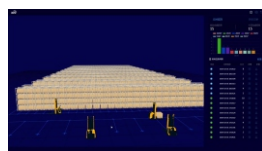
机器人设计软件

符合IEC 61131-3标准，内置各项功能块，使用FBD、ST、LD快速实现车辆功能。



机器人应用软件

提供精确的地图扫描制图功能，和规划机器人行驶路线，配置机器人所要完成的任务。



机器人调度软件

系统采用多种调度算法实现任务的最优分配、多机器人路径规划以及交通管理，实现高效协同作业。