文档版本	密 级
V2.0.0	III

SR-6201 潜伏机器人产品技术规范



1 产品介绍

SR-6201 潜伏机器人是一款面向工业物流场景的智能搬运设备，采用激光 SLAM 导航技术实现自主定位导航，双轮差速驱动实现柔性运动控制。产品自重 93kg，额定负载 400kg，支持电动举升，举升高度 60mm。具备前置激光避障、机械碰撞检测、急停按钮等多重安全防护，支持 WIFI 无线网络通信和无缝漫游，可广泛应用于 3C、PCB、锂电、光伏、汽车、仓储等行业。

2 功能特性

- 自主定位导航：采用惯性导航、激光 SLAM 导航等技术实现精确定位
- 柔性运动控制：采用双轮差速驱动，支持前进、后退、旋转等运动控制，运动过程平滑柔顺
- 智能电源管理：支持多等级电量阀值控制，低电量时自主充电，完成充电后自主返回工作
- 多重安全防护：前置激光避障，机械碰撞检测，急停按钮等多级安全防护，实现安全可靠的运动控制
- 人机交互友好：支持显示屏、声光告警提示设备状态
- 大型货物搬运：支持 400kg 货物举升、搬运、旋转、下放
- 无线网络通信：支持 WIFI 网络通信和无缝漫游，网络覆盖区域无障碍运行

3 应用行业

3C、PCB、锂电、光伏、汽车、仓储等行业。

4 技术参数

4.1 基本参数

类型	项目	参数
基本参数	型号	SR-6201
	外形尺寸（L×W×H）	780×545×300 mm
	旋转直径	820 mm
	举升高度	60 mm
	底盘离地间隙	30 mm
	举升台面尺寸	724×504 mm
	举升类型	电动举升
	自重	93 kg
	额定负载	400 kg
	导航方式	激光 SLAM 导航
	人机交互方式	显示屏

4.2 安全防护

类型	项目	参数
安全防护	前侧避障方式	激光避障
	激光安装高度	239 mm

	激光开角	260°
	激光最大检测范围	40 m
	碰撞条	机械碰撞条
	急停按钮	具备

4.3 运动性能

类型	项目	参数
运动性能	额定运行速度（空载）	2 m/s
	额定运行速度（额定负载）	1.8 m/s
	额定加速度（空载）	0.8 m/s²
	额定加速度（额定负载）	0.4 m/s²
	旋转速度（空载）	200 °/s
	旋转速度（额定负载）	80 °/s
	爬坡度	3°
	定位角度精度	±1°
	定位精度	±10 mm

4.4 电池性能

类型	项目	参数
电池性能	电池类型	磷酸铁锂
	额定电压	48 V
	充电循环次数	1500 次
	额定工况下工作时间	8 h
	完全放电后充电时长	≤1.5 h

5 订货信息

型号	物料代码
SR-6201	307301832

6 可选配件

配件	型号	物料代码
充电桩	MR-RA-CH-48/30B-C7(N)	307800313
斜坡（用量：1）	M-70	194207401
外部调试线（搭配使用）	标准网线，RJ45 转 RJ45	/
	标准转接线，USB 转 Type-C 公	/