

产品规格书

OASIS 300EL 移动机器人



产品介绍

Oasis 300EL移动机器人是基于Oasis E系列工业搬运机器人技术升级开发的300kg的双轮差速机器人，采用了以自研的第4代控制器为核心的全新电气硬件方案，提升了机器人的电气性能和稳定性，大大增加运行的稳定性。

采用了激光SLAM导航技术，配备对
角双雷达+前部视觉传感器，实现了
360°的平面检测和前部立体的空间检
测，提升了机器人的安全性能。



产品优势

长续航

大容量电池，可搭载12kg机械臂，运行
8h+，减少车辆充电次数，增加运行节拍。

更强的稳定性

独特的机械设计，对于高重心，要求绝对
平稳的载具有更好的适应性和稳定性，更
好的保护物料安全。

拓展性强

预留标准接口，复合机械臂模组即插即
用，无需改造，节省改造时间。

环境适应性

定位算法升级到5.0，静态场景定位精度
 $\pm 5\text{mm}$ ，支持长走廊定位、全变化动态环
境和动态地图更新，减少环境影响，保证
机器人持续稳定运行，为客户持续创造价
值。

安全防护

搭载360°激光雷达、3D视觉传感器、安
全触边，能够立体检测低矮物体或平面障
碍物，并主动减速和停止，实现人机协作，
提升安全性能。

回报周期短

减少现场改造工作量，提高部署效率，提
升自动化水平，释放人力资源，降低生产
成本。整体投资回收期小于15个月。

产品规格表

OASIS 300EL 移动机器人

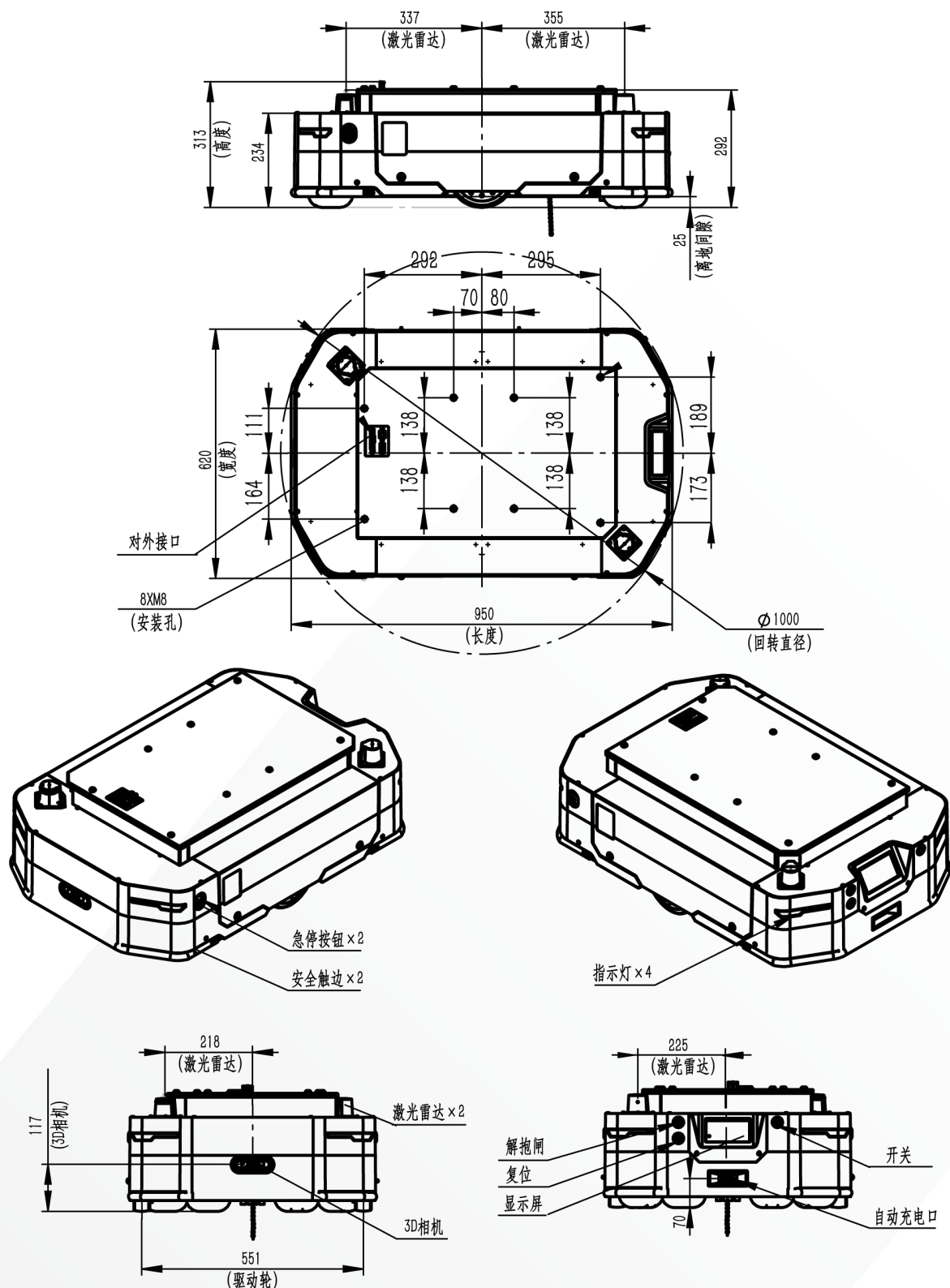
基本参数	雷达布局	对角双雷达	
	外形尺寸(长*宽*高mm)	950*620*292	尺寸公差±2mm
	自重(kg)	200	不包含选配顶板重量
	额定载重(kg)	300	包含载具重量
	导航方式	激光SLAM	
	二维码辅助定位	选配	
	无线通信	标配,5Ghz 选配,5G通信	802.11a/b/g/n n28,n41,n78,n79
运动性能	最大速度(m/s)	1.5	
	加速度(m/s²)	0.3	
	工作速度(m/s)	前进: 0.8 后退: 0.3	
	转弯半径(mm)	0	
	回转直径(mm)	1000	
	爬坡能力	3°/5%	
	越障高度(mm)	10	
	过缝宽度(mm)	30	
	离地间隙(mm)	25	
	行走通道宽度(mm)	Min 820	
	回转通道宽度(mm)	Min 1200	
	站点定位精度*1(mm)	±10	
	站点角度精度 (°)	±1	
	精准对接精度(mm)	±5	选配【二维码辅助定位】
安全防护	前侧雷达	标配	
	后侧雷达	标配	
	视觉避障	选配	前方, 低矮、悬空物体检测
	触边	标配	前后
	急停按钮	标配	2个
交互设计	指示灯	标配	
	语音播报器	标配	
	显示屏	标配	
对外接口	电源输出口	1路DC51.2V800W (40~57.6) 2路DC24V20W (稳压电源)	
	标准通信接口	1路以太网口	
	I/O接口	2路DI/DO	
		1路急停IO	
续航性能	电池容量	51.2V50.6Ah	磷酸铁锂
	续航时间(h)	8	承载12kg机械臂
	电池寿命(次)	DOD≥80% 1500	0.5C 充 1C 放(常温)
	充电方式	自动+手动+电池更换	手动: 最大电流10A; 自动: 最大电流30A
	充电时间*2(h)	1.5	充电到95%
运行环境	工作温度(°C)	0~50	
	工作湿度(%)	5~95	
	空气环境	无粉尘、易燃易爆、腐蚀性气体	
	室内/室外	室内	
地面要求	地面材质	混凝土、环氧地坪	其余地面需要联系我司相关人员
	地面防滑系数	≥0.5	
	地面平整度	3mm/m	
	地面要求	地面干燥、无油污	

*1 静态环境下, 车身自身重复定位精度;

*2 采用自动充电桩充电;

产品尺寸图

OASIS 300EL 移动机器人



注意:

(1) 300EL的雷达高度在234-290mm, 此区域不能被遮挡, 否则会干扰雷达定位或造成其他因为遮挡雷达造成的事故。

配图选配顶板尺寸图

OASIS 300EL 移动机器人

