



Oficinas globales:
EE. UU. · Atlanta | Japón · Tokio | Corea · Seúl
Alemania · Renania del Norte-Westfalia
China · Shenzhen



Teléfono: +86 755 2106 1660 +86 133 9286 4873
Sitio web oficial: www.mw-r.com/es
Correo electrónico: sales@mw-robot.com

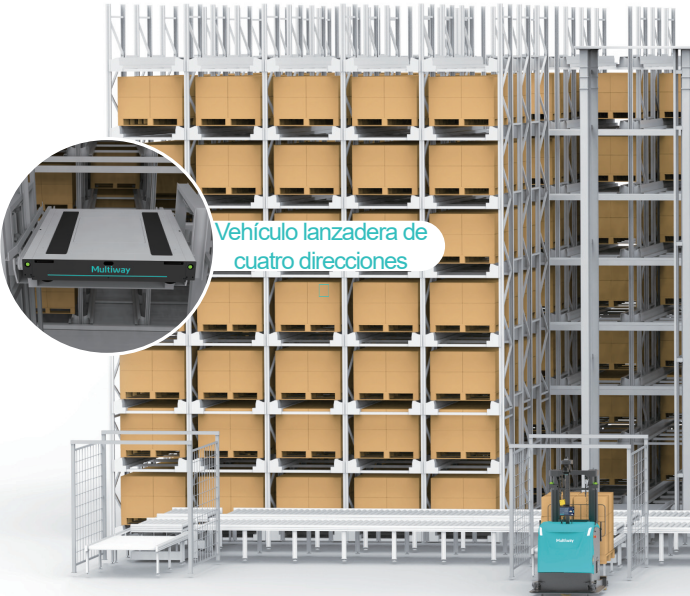
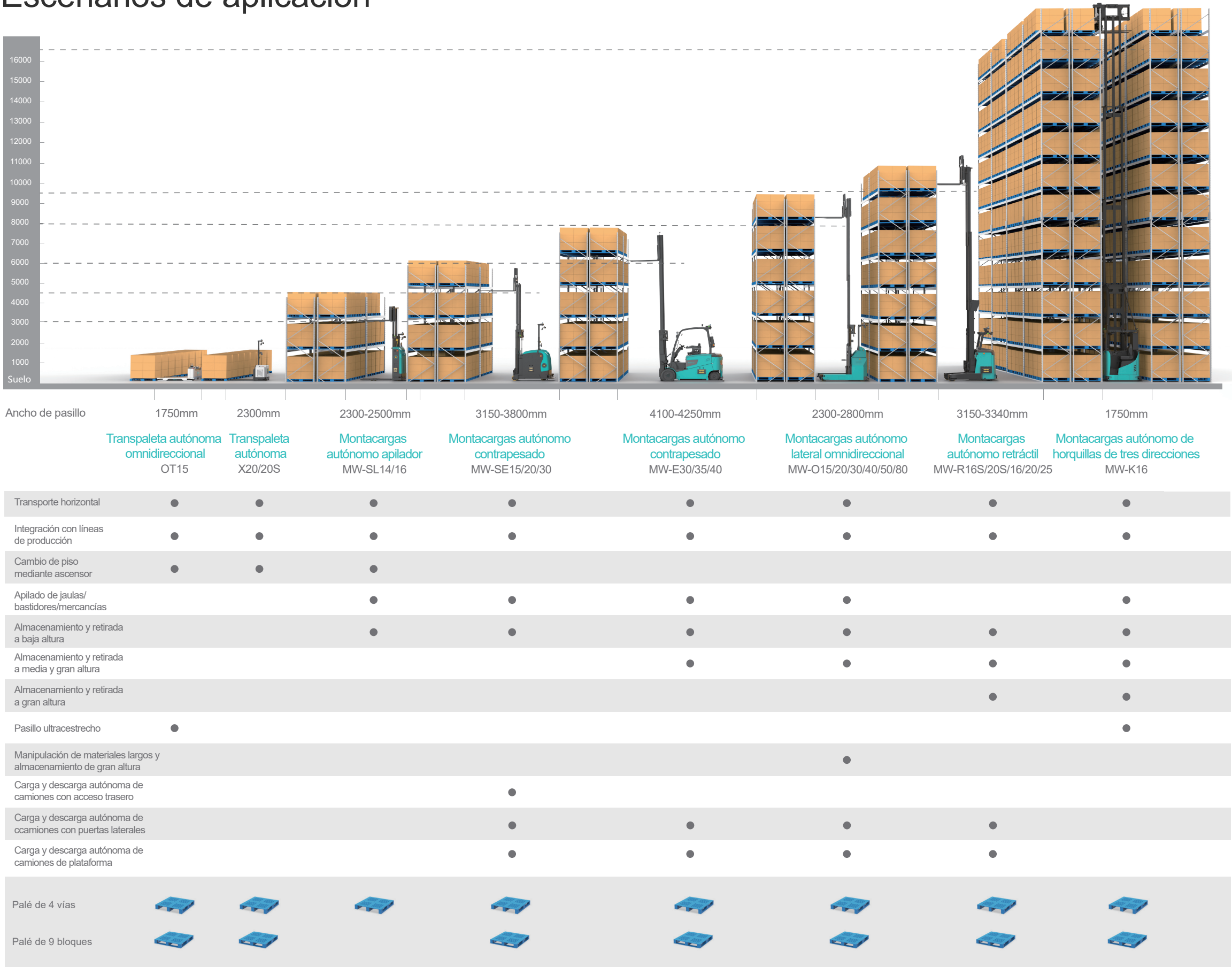
Suscríbete a las últimas noticias de Multiway Robotics



Manual de selección de productos



Escenarios de aplicación



Almacenamiento y recuperación de alta densidad en almacenes automatizados



Remolque en superficie para interiores/exteriores

Parámetros del montacargas autónomo

● Estándar ○ Opcional — No disponible 								
Nombre	Transpalette autónoma omnidireccional		Transpalette autónoma	Montacargas autónomo apilador	Montacargas autónomo contrapesado	Montacargas autónomo contrapesado	Montacargas autónomo contrapesado	Montacargas autónomo retráctil
Modelo	OT15		X20S	SL14	SE15	E35	Q20	R20S
Navegación	SLAM láser	●	●	●	●	●	●	●
	Reflectores láser	○	○	○	○	○	○	○
	Navegación híbrida	○	○	○	○	○	○	○
Comunicación	Comunicación inalámbrica Wi-Fi/5G/óptica		Compatible	Compatible	Compatible	Compatible	Compatible	Compatible
Parámetros básicos	Carga nominal (kg)	1500	2000	1400	1500	3500	1550	2000
	Radio de giro (mm)	933	1540	1184	1386	2600	1828	1811
	Altura máxima de elevación (mm)	360	205±5	3500	4500	6000	1500	8500
	Dimensiones de las horquillas l×e×s (mm)	1120×162×56	1150×175×68	1150×170×60	1070×100×40	1070×150×50	1070×100×40	1220×125×45
	Ancho de pasillo (mm)	1750	2450	2300	3150	4250	4100	3150
	Peso (kg)	540	580	940	2800	5580	3700	4750
	Dimensiones L×W×H (mm)	1426×1296x825	1747×900×(1940/2140/2340)	1751×998×(1940/2140/2340)	2512×1144×(1940/2140/2820)	3810×1410×2420	3398×1244×2266	2608×1628×3688
Rendimiento de movimiento	Modo de conducción	Omnidireccional	Avance, Retroceso, Giro	Avance, Retroceso, Giro	Avance, Retroceso, Giro	Avance, Retroceso, Giro	Avance, Retroceso, Giro	Avance, Retroceso, Giro, Rotación
	Velocidad de desplazamiento (m/s)	1.7	1.3	1.38	1.5	2.5	2.5	2
	Precisión de posicionamiento (mm)	±10	±10	±10	±10	±20	±20	±10
	Capacidad para superar ranuras (mm)	≤10	≤30	≤30	≤30	≤30	≤30	≤30
	Capacidad de ascenso (mm)	≤2°	≤3°	≤3°	≤3°	con carga≤8° / sin carga≤8.5°	con carga≤8.5° / sin carga≤8.5°	≤3°
Seguridad y protección	Protección contra desviación de trayectoria	●	●	●	●	●	●	●
	Protección contra fallos de componentes	●	●	●	●	●	●	●
	Radar frontal inferior para evitar obstáculos	●	●	●	●	●	●	●
	Detección de obstáculos trasera inferior	●	—	●	●	●	●	●
	Sistema 3D frontal de evitación de obstáculos	○	●	●	●	●	●	●
	Banda anticolidión	●	●	●	●	●	●	●
	HMI	●	●	●	●	●	●	●
Rendimiento de la batería	Capacidad estándar (Ah)	67	40	200	350	450	450	460
	Autonomía (h)	6~8	6~8	6~8	6~8	8~10	8~10	8~10
Detección de carga	Reconocimiento de la orientación de los palés	●	●	●	●	●	●	●
	Detección de presencia y posición de la carga	●	●	●	●	●	●	●
	Reconocimiento de códigos de barras/RFID	○	○	○	○	○	○	○
	Alarma de sobrepeso (±5%)	—	—	○	○	○	○	○

Nota: se admiten personalizaciones del mástil, la altura del vehículo, el color de la carrocería, etc.

Los parámetros anteriores son solo de referencia; consulte para conocer las especificaciones reales.

Parámetros del montacargas autónomo

● Estándar

○ Opcional

— No disponible





Nombre	Montacargas autónomo retráctil Montacargas autónomo lateral omnidireccional Montacargas autónomo de horquillas de tres direcciones			
Modelo	R20	O20	K16	
Navegación	SLAM láser	●	○	
	Reflectores láser	○	○	
	Navegación híbrida	○	●	
Comunicación	Comunicación inalámbrica Wi-Fi/5G/óptica	Compatible	Compatible	
Parámetros básicos	Carga nominal (kg)	2000	2000	1500
	Radio de giro (mm)	1879	1530	2250
	Altura máxima de elevación (mm)	9000	6500	11000 (Máximo personalizable hasta 16 500)
	Dimensiones de las horquillas l×e×s (mm)	1070×125×45	1220×100×45	1200×125×50
	Ancho de pasillo (mm)	3340	2600	1750
	Peso (kg)	4200	2960~3160	6280~7260
	Dimensiones L×W×H (mm)	2657×1526×(2350~4086)	2287×2108×(2350~3444)	3456×1625×(2935~4265)
Rendimiento de movimiento	Modo de conducción	Avance, Retroceso, Giro	Omnidireccional	Avance, Retroceso, Giro
	Velocidad de desplazamiento (m/s)	2	1.5	2.2
	Precisión de posicionamiento (mm)	±10	±10	±10
	Capacidad para superar ranuras (mm)	≤30	≤30	≤30
	Capacidad de ascenso (mm)	≤5.7°	≤2°	—
Seguridad y protección	Manual/Automático	●	●	●
	Protección contra desviación de trayectoria	●	●	●
	Protección contra fallos de componentes	●	●	●
	Radar frontal de evitación de obstáculos	●	●	●
	Sistema 3D frontal de evitación de obstáculos	●	●	●
	Banda anticolisión	●	●	●
	HMI	●	●	●
Rendimiento de la batería	Capacidad estándar (Ah)	460	300	450
	Autonomía (h)	8~10	8~10	6~8
Detección de carga	Reconocimiento de la orientación de los palés	●	●	●
	Detección de presencia y posición de la carga	●	●	●
	Reconocimiento de códigos de barras/RFID	○	○	○
	Alarma de sobrepeso (±5%)	○	○	○

Nota: se admiten personalizaciones del mástil, la altura del vehículo, el color de la carrocería, etc.
Los parámetros anteriores son solo de referencia; consulte para conocer las especificaciones reales.

Parámetros del AMR

● Estándar

○ Opcional

— No disponible



Nombre		C05(400)	C05(600)	C10
Navegación	Método de navegación	Navegación por código QR / Navegación láser (2D SLAM)	Navegación por código QR / Navegación láser (2D/3D SLAM)	
Comunicación	Wi-Fi inalámbrico	●	●	●
	Comunicación óptica	○	○	○
	5G	○	○	○
Parámetros básicos	Carga nominal (kg)	400	600	1000
	Dimensiones L×W×H (mm)	778×540×268	950×650×268	1150×820×260
	Peso (kg)	98	130	180
Rendimiento de movimiento	Velocidad de desplazamiento (m/s)	1.9/1.5	2/1.5	1.8/1.5
	Precisión de posicionamiento (mm)	±10	±10	±10
	Precisión del ángulo de parada (°)	±1	±1	±1
	Capacidad para superar ranuras (mm)	≤30	≤30	≤30
	Capacidad de ascenso (mm)	≤3°	≤3°	≤3°
	Altura de superación de obstáculos (mm)	≤5	≤5	≤5
	Carrera de elevación (mm)	60	60	60
Seguridad y protección	Manual/Automático	●	●	●
	Protección contra desviación de trayectoria	●	●	●
	Protección contra fallos de componentes	●	●	●
	Radar de evitación de obstáculos	●	●	●
	Evitación de obstáculos 3D	○	○	○
	Función de rodeo de obstáculos	○	○	○
	Banda anticolisión	●	●	●
	Botón de parada de emergencia	●	●	●
	Aviso acústico y luminoso	●	●	●
	HMI	○	○	○
Rendimiento de la batería	Modo de carga	Manual/Automático		
	Tipo de batería	Fosfato de hierro y litio		
	Tensión nominal (V)	48	48	48
	Capacidad estándar (Ah)	16	24	40
	Autonomía (h)	6~8h		
	Número de ciclos de carga	1500 ciclos completos de carga y descarga		

Nota: se admite la personalización del color de la carrocería, etc.
Los parámetros anteriores son solo de referencia; consulte para conocer las especificaciones reales.

Parámetros del tractor de remolque autónomo

● Estándar

○ Opcional

— No disponible



Nombre	Tractor de remolque autónomo	
Modelo	SP60	
Navegación	SLAM láser	●
	Reflectores láser	○
	Navegación híbrida	○
Comunicación	Comunicación Wi-Fi/5G/óptica	Compatible
Parámetros básicos	Carga nominal (kg)	6000
	Fuerza de tracción nominal del gancho (N)	1200
	Dimensiones L×W×H (mm)	1980×1200×2260
	Radio de giro (mm)	3500(Carro para materiales L5600×W1500mm)
	Capacidad para superar ranuras (mm)	≤30
	Capacidad de ascenso (mm)	≤3°
Rendimiento de movimiento	Peso (kg)	1300
	Modo de conducción	Avance, Retroceso, Giro
	Acoplamiento automático (corrección visual de trayectoria)	○
	Velocidad de desplazamiento (m/s)	1.5
	Precisión del ángulo de parada (°)	±1
	Precisión de posicionamiento (mm)	±20
Seguridad y protección	Protección contra desviación de trayectoria	●
	Protección contra fallos de componentes	●
	Radar frontal de evitación de obstáculos	●
	Evitación de obstáculos 3D	●
	Banda anticollisión	●
	Botón de parada de emergencia	●
	Aviso acústico y luminoso	●
	HMI	●
	Grabación de vídeo a bordo	○
Rendimiento de la batería	Carga automática	○
	Tipo de batería	Fosfato de hierro y litio
	Tensión nominal (V)	48
	Capacidad estándar (Ah)	300
	Autonomía (h)	8

Nota: se admite la personalización del color de la carrocería, etc.

Los parámetros anteriores son solo de referencia; consulte para conocer las especificaciones reales.



Especificaciones técnicas del vehículo lanzadera de cuatro direcciones

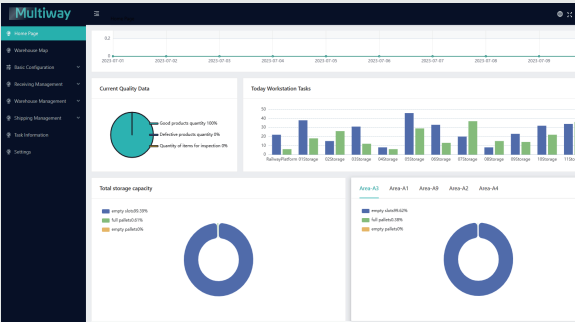
Nombre	Vehículo lanzadera de cuatro direcciones	
Modelo	Z15	
Parámetros básicos	Wi-Fi	●
	Carga nominal (kg)	1500
	Ancho de palé compatible (mm)	1200~1300
	Altura de elevación (mm)	42
	Peso (kg)	420
	Dimensiones L×W×H (mm)	1300×980×136
	Entorno de aplicación (℃)	-5~45
	Modo de control	Manual/Automático
Rendimiento de movimiento	Rendimiento de movimiento	Desplazamiento en cuatro direcciones
	Método de elevación	Elevación hidráulica
	Tiempo de elevación (s)	5
	Velocidad máxima de desplazamiento (m/s)	1.5
	Precisión de posicionamiento (mm)	≤2
Rendimiento de la batería	Tiempo de cambio de dirección (s)	4
	Modo de carga	Manual/Automático
	Tiempo de carga (h)	1.5
	Tensión nominal (V)	48
	Capacidad estándar (Ah)	30

Nota: se admite la personalización del color de la carrocería, etc.

Los parámetros anteriores son solo de referencia; consulte para conocer las especificaciones reales.

Sistemas de software

Sistema de gestión de almacenes - MW WMS



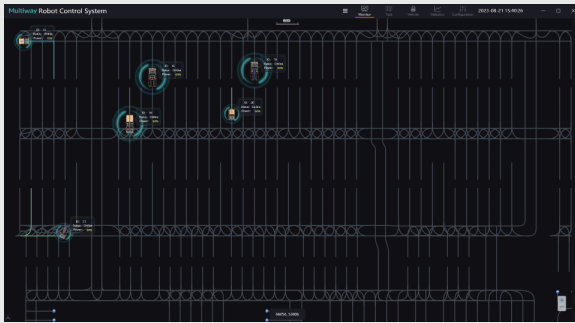
El sistema de gestión de almacenes inteligente Multiway (MW WMS) es una plataforma digital central diseñada para los almacenes inteligentes modernos. Mediante la integración profunda con equipos automatizados, como los montacargas autónomos, permite gestionar y coordinar digitalmente todo el proceso de inventario, operaciones de entrada y salida y recursos de ubicación. Compatible con diversos tipos de almacenes y sistemas de estanterías, impulsa las operaciones de almacenamiento hacia una

Sistema de visión - MW Horizons



Aplicamos tecnologías de visión artificial e inteligencia artificial para desarrollar soluciones flexibles que impulsan la fabricación y la logística inteligentes. Mediante la monitorización integral de las operaciones, la coordinación vehículo-vía y vehículo-fábrica, y una plataforma de procesamiento de datos basada en computación periférica, logramos una gestión visualizada, operaciones más seguras, un funcionamiento estable y una mayor eficiencia con menores costes.

Sistema de gestión de flotas - MW RCS



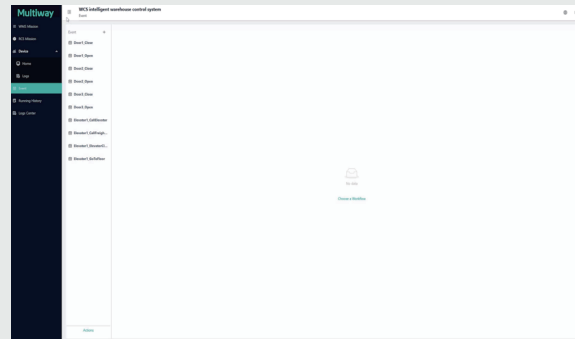
El sistema de gestión de flotas de Multiway admite simultáneamente la operación coordinada de cientos de vehículos de diferentes modelos entre distintas áreas y planifica rápidamente las rutas óptimas, logrando una planificación global óptima de la navegación y completando las tareas en el menor tiempo posible para garantizar la máxima eficiencia operativa.

Sistema de simulación - MW Simulation



El sistema de simulación, basado en un enfoque de diseño mediante modelos, combina el modelado de simulación con los productos robóticos. Para diferentes escenarios de aplicación, admite la simulación de gestión del tráfico de cientos de vehículos y experimentos de simulación de algoritmos de cinemática, dinámica y planificación de trayectorias de robots, mejorando la capacidad de análisis teórico y diseño de robots. Incluye diseño de soluciones, selección de productos, programación offline y detección de colisiones, entre otros. Esto no solo puede acortar los plazos de producción y entrega, sino también evitar retrabajos innecesarios.

Sistema de control de equipos - MW WCS



El sistema de control de equipos de Multiway permite gestionar de forma unificada los sistemas operativos de robots, ascensores, puertas automáticas, líneas transportadoras, rodillos y brazos robóticos, conectando la consola de funciones del sistema y el centro de datos para gestionar todos los equipos y flujos de información de la planta.

Multiway Robotics