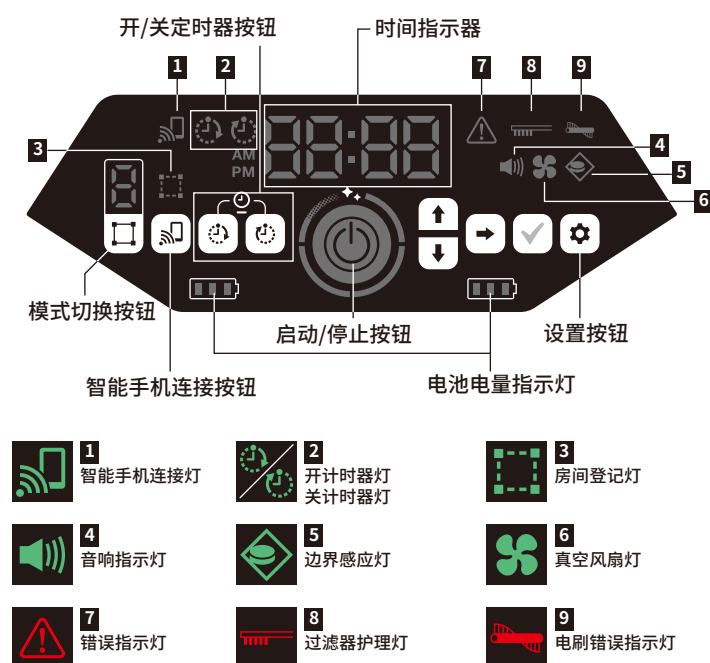


智能扫地机器人DRC300



操作面板（显示器）



■ 附件

磁性胶带套件

部件号:191P18-9

铺设在地板上的胶带可防止扫地机器人进入禁止清洁的区域。



5米长，双面胶带

侧刷组件套件

部件号:191P28-6



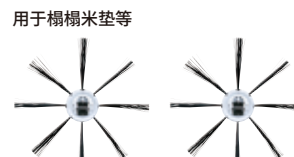
主刷总成套件

部件号:191P22-8



侧刷组件套件

部件号:191P26-0



主刷总成套件

部件号:191P20-2

用于榻榻米床垫等



底板组件套件

部件号:191P24-4



过滤器H总成套件

部件号:191P31-7



海绵套件

部件号:191X35-7

将海绵套连接接到保险杠上，以保护周围物体免受损伤

HEPA
filter

■ 智能扫地机器人

DRC200

BL
MOTOR
无刷电机

■ 充电时间

	快速充电	DC18RC	DC18RD	DC18SD
BL1815N 1.5Ah		15min		30min
BL1820B 2.0Ah		24min		45min
BL1830B 3.0Ah		22min		60min
BL1840B 4.0Ah		36min		90min
BL1850B 5.0Ah		45min		110min
BL1860B 6.0Ah		55min		130min

智能扫地机器人

DRC300

恒定速度	连续运行时间 (分钟)	使用BL1860B x2: 240
内置工作灯	最大清洁面积	使用BL1860B x2: 600 m ²
	最大运行速度	0.3 m/sec
	容量	3.0 L
	体积 (长x宽x高)	500 x 500 x 204 mm (19-3/4 x 19-3/4 x 8")
	净重*	9.6 - 10.6 kg (21.2 - 23.4 lbs.)

标准附件: 侧刷组件套件·RF遥控器

智能扫地机器人
DRC300

使用激光雷达传感器（2D）和相机传感器绘制地图

Makita
牧田(中国)有限公司全国查询电话
www.makita.com.cn
400-928-6517
(接听时间: 8:00-17:00, 节假日除外)BL
MOTOR
无刷电机HEPA
filter
过滤器

添加映射新功能

配备激光雷达传感器（2D）和摄像头传感器，扫地机器人可以绘制和记忆要清洁的房间。

激光雷达模块（激光雷达传感器）

用旋转激光位移计捕捉和绘制房间的二维形状。



视觉摄像头（摄像头传感器）

掌握天花板和墙壁的特征形状，并通过将其与扫地机器人的自我定位连接来记忆它们，以提高绘图精度。

连续运行时间（约）
电池充满电时

240分钟

[2个BL1860B 电池]



自动返回初始位置



可以记忆的
房间数量是5个



与智能手机应用程序兼容
[牧田 RoboPro DRC300]



<http://apps.apple.com/app/id1557615107>



<https://play.google.com/store/app/details?id=com.makita.cleanbotmanag>

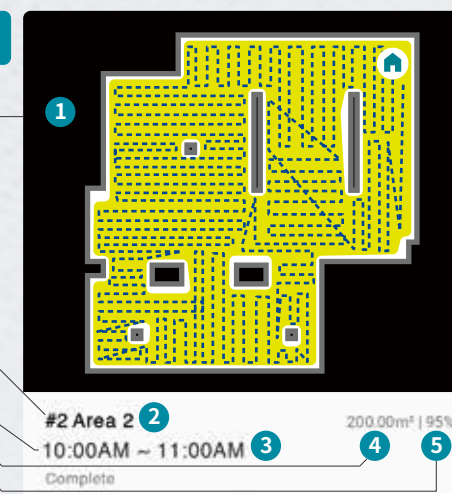


清洁历史记录，如清洁日期和时间、完成清洁区域的百分比等，
可以显示并保存为数据。

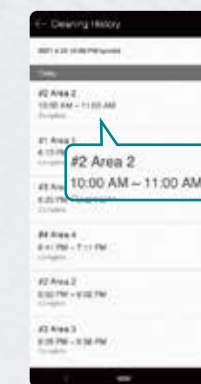
清洁区域

- 1 清洁区域
■ 扫地机器人清洁过的区域
--- 扫地机器人的轨迹

- 2 洁净室或清洁模式
- 3 打扫房间的时间
- 4 清洁区域大小
- 5 清洁范围
(仅适用于地图清洁)



可以在屏幕上的地图中
指定清洁禁止区域
(最多100个区域)



检查过去的历史记录
最多可以记录15个历史记录

运行模式

映射

配备激光雷达传感器（2D）和摄像头传感器，
扫地机器人可以绘制和记忆要清洁的房间。
然后，根据地图，扫地机器人可以跟踪
最佳路线进行高效清洁。



自由清洁

在“自由清洁”模式下，
无需登记房间信息即可
立即开始清洁



提高了可维护性



底板和侧刷无需工具即可拆卸



可以从机器顶部连接/拆卸。



大提手

射频遥控器



电池充满电时的最大
清洁面积

600m²

在运行时间内覆盖率可以达到95%
或更高的区域

[使用两节BL1860B 电池]



大约三个网球场

防尘箱容量

3L



真空风扇将小碎片
吸入上部隔间

电动刷将大块碎片
收集到较低的隔室中

双室结构-一个用于小碎片，另一个用于大块片-非常适合商业用途。