

## AGV 宽带载波运用方案

搬运机器人和充电桩需要信息交互，充电桩固定不动，而搬运机器人四处行走，有线连接通讯几乎成为不可能。

搬运机器人和充电桩之间的通讯，首先考虑的是无线通信，比如采用 WIFI, 4G 或 5G。但是仓库货架林立，无线全覆盖困难，存在很多盲区，通讯存在不稳定的安全隐患。

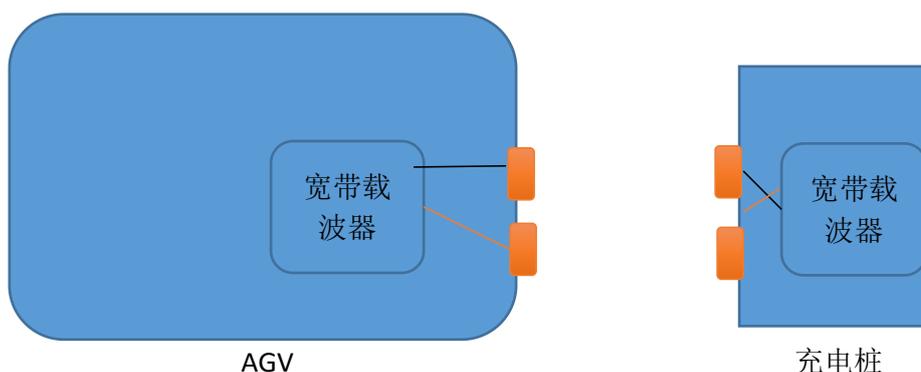
搬运机器人和充电桩之间的通讯还可以通过宽带电力载波进行通信。宽带载波器可以通过充电的电力线透传网口数据和 RS485 数据。如果需要传输 CAN 数据，需把 CAN 转化为 modbus RS485 即可透传。

搬运机器人和充电桩通过铜端子连接后，充电桩对搬运机器人进行充电。同时，机器人和充电桩建立载波连接，通过电力线相互交换数据。

机器人端的宽带载波器信道口连接在机器人端的充电端子，

充电器端的宽带载波器信道口连接在充电桩端的充电端子。

充电电压在 DC 12-56V 时，宽带载波器可以通过信道口在线取电。或者充电桩端给宽带载波器一个 12-24V 的电源，机器人端的宽带载波器可以在线上取电。



## 运用案例图



## 联系方式

上海创逊电子科技有限公司  
杨海浪 17765166480 (微信号)  
QQ: 68396421  
邮箱: wailly.yang@king-sen.com  
网站: www.king-sen.com  
上海市闵行区中春路 7628 号 6 幢 207 室

