



单层移载机器人

# 智能移载搬运机器人

## B5-CONVEY

移载搬运机器人可代替人工进行EQ设备之间的物料搬运,使用光通讯可以与EQ设备精准、平稳、快速实现自动匹配与移载搬运。使用**Slam导航技术**,无需标识物即可完成定位,保证了机器人运行的柔性操作与现场的美观性;使用二次定位功能保证机器人的最终执行精度,防止Tray盘的掉落。

### 案例简介

B5-CONVEY目前已在国内某大型面板制造厂商的工厂实现应用。根据现场EQ设备规格,使用单层移载机器人和双层移载机器人,实现与EQ设备之间的Tray盘自动对接。

- 对接系统** MCS系统,使用HSMS协议
  - 项目规模** 100+台
  - 场地面积** 30000m<sup>2</sup>
  - 客户价值** 效率提升30%  
节省人员100+人
- AGV具备Tray盘二次验证功能,提升Tray盘放置准确率

双层移载机器人



SLAM激光导航

### 产品特性



**高效**  
高速运行、调度灵活,结合绕障系统,实现高效路径规划



**通用**  
软硬件通用组态平台GRACE,最大程度实现通用化和多种车型的多场景兼容



**安全**  
配置前后激光和周围触边,实现多重、全方位防护。安全激光和安全继电器提供了更加可靠的安全防护



**柔性**  
支持动态路径规划,根据订单量灵活调配机器人数量以及路径,确保最优的运行效率



**洁净**  
满足class1000洁净度,可在千级以下洁净环境中使用



产 品		单层移栽机器人	双层移栽机器人
基本参数	车体外形尺寸(mm)	1047×650×1192	1047×650×1598
	自重(Kg)	220	300
	额定负载(Kg)	35	70
	底盘离地高度(mm)	20	20
	旋转直径(mm)	1136	1136
	洁净度等级	Class1000	Class1000
执行机构	移栽方式	皮带	皮带
	额定输送速度(m/s)	0.2(最大支持0.4m/s)	0.2(最大支持0.4m/s)
	接驳高度(mm)	600	350/1000
导航性能	导航方式	激光Slam	激光Slam
	导航定位精度(mm)	±10	±10
运动性能	额定运行速度(空载/满载)(m/s)	1.5/1	1.5/1
	最大爬坡度(满载/空载)(%)	3/5	3/5
	越障能力(空载/满载)(mm)	5	5
网络性能	网络配置	5.8GHz无线,802.11 a/n	5.8GHz无线,802.11 a/n
防护性能	障碍检测方式	对角	对角360°
	碰撞条检测	上装四周对角+底盘四周	上装四周对角+底盘四周
	急停按钮	前后	前后
	声光报警	具备	具备
动力锂电池性能	电池类别	磷酸铁锂电池	磷酸铁锂电池
	电池容量(Ah)	28.8ah/40ah	28.8ah/40ah
	充放电循环次数(完全充放电)	1500	1500
	额定工况运行时间(H)	8	6
	充电方式	在线自主充电或手动	在线自主充电或手动
	充电时间(H)	1.5	1.5
人机交互	车载显示屏	具备	具备
	人工操作方式	手操器	手操器
选配项	物料扫码确认	——	可配
	行车记录	——	可配

