

复合移动作业机器人

复合移动作业机器人搭配机械臂、视觉、夹爪等机构进行移动作业，实现晶圆盒，Foup, Cassette, Magazine, Tray盘等封测厂常用载具在不同工序设备之间的自动化转运和上下料。

使用Slam导航技术，无需标识物即可完成定位，保证机器人运行的柔性操作与现场美观度。

支持不同的作业环境，适应狭窄通道，联通输送线，电梯等自动化设备，可执行各种复杂任务。

车体配备360°全方位立体防护和检测，保障机器人运行安全可靠。

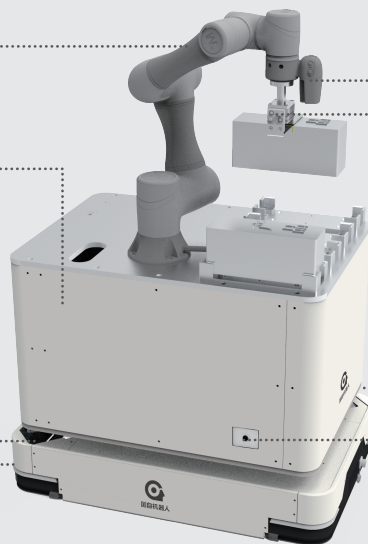
产品优势

可根据需求兼容不同品牌、不同负载的协作机械臂

机体防静电ESD设计

安全激光，保障运行安全

自主充电，保障全天稳定运行



配备视觉系统，二次定位 $\leq 1\text{mm}$ ，实现精准上料

可结合精度要求，选配侧边相机定位系统，实现机器人停位精度 $\pm 5\text{mm}$

导航激光，360°扫描范围，带安全防护

SLAM导航，现场环境无需实施或改造部署方便，应用灵活

结合精度要求，选配侧式相机，实现二次定位，实现机器人停位精度 $\pm 5\text{mm}$

产品特性

01

机器人宽度650mm，可轻松通过产线窄通道

02

车体底盘和上装设计千级洁净，满足车间现场洁净度要求

03

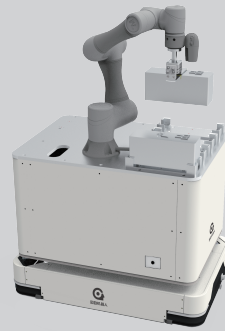
车体防静电ESD设计，底盘和机械臂增加减震器，运行震动小

04

配备视觉定位系统，二次定位精度 $\leq 1\text{mm}$ ，实现精准上下料

05

调度系统全流程管理，实现物料配送过程中追溯和管控

技术参数


产品名称	复合移动作业机器人
车体尺寸	1000*650*770mm
额定载荷	300kg
自重	270kg
驱动方式	差速
行走方式	前进、后退、转弯、原地旋转
旋转直径	1200mm
行驶速度	0~1.5m/s
导航方式	激光SLAM导航
震动值 /g	≤1
机械臂上料定位精度	≤1mm
机械臂有效负载	6~14kg
机械臂工作半径	700~1300mm
机械臂自由度	6
平台储物/个	2-8 (根据载具大小)
续航能力/充电时间	满负荷8h / 充电1.5h
动力电源	48V / (28~40)Ah
电池类型	磷酸铁锂电池
电池寿命	完全充放电循环次数≥1500次
安全防护	安全激光、防撞触边、急停按钮、声光报警
网络配置	2.4/5.8GHz WIFI,5G通信
人机界面	配备车载显示屏, 车体状态任务显示
载具类型	FOUP/FOSB/CST/MGZ/Tray等

