

## 实验室 AGV 机器人

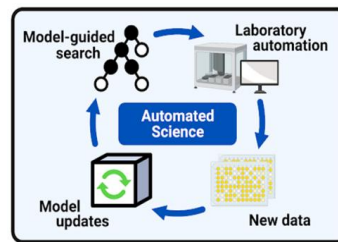
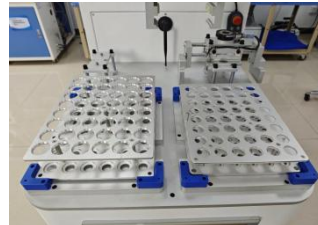


这是一款用于 AI 智能实验室的 AGV 机器人（自动导引运输车+机械臂）。可以对不同实验室无人化设备系统之间进行工艺串联，也可以配合单个智能化设备进行材料制备实验，为 AI 机器学习提供高质量的实验数据。机器人采用激光 SLAM 导航融合视觉识别技术，无需地面改造，光线/环境适应性强。AGV 机器人可以根据需要在实验过程中更换夹爪。

### 名称 实验室 AGV 机器人

- 专为材料制备实验设计，功能多样，可以负责材料/配件转运与实验具体工艺操作步骤。

### 特点



- 可以在实验过程中根据设定自动更换夹爪，适应不同的设备



## 基本参数

- 开放通讯协议，可以嵌入客户已有的系统。目前已经加入国内多个知名平台
- 手动和自动两种控制方式
- 视觉避让等多重报警及保护功能
- 整机综合定位精度：±0.5mm（可定制）
- 机械臂工作半径：≤1327mm（需配视觉）
- 机械臂末端负载：≤12Kg（含末端夹具，可定制）
- 机械臂末端速度：≤1.5m/s
- 设备总重量：≤400kg
- 背负负载：≤155Kg
- 导航方式：激光 SLAM\*2（对角布局）
- 整机外形尺寸：L950mmxW720mmxH850（mm）（不含手臂/尺寸公差±2mm），可定制
- 移动方式：双轮差速移动（支持前后移动/原地旋转）
- 盘移动速度/加速度：≤1.5m·s<sup>-1</sup>（额定负载下推荐 0.8m·s<sup>-1</sup>）/ ≤0.3m·s<sup>-2</sup>
- 底盘越障高度：≤10mm，底盘过缝宽度：≤30mm
- 体回转直径：1000mm
- 走通道宽度：Min 820mm，转通道宽度：Min 1200mm
- 爬坡性能：3° / 5%
- 面平整度要求：3mm/m
- 站点定位精度：±10mm（静态环境下，车身自身重复定位精度），站点角度精度：±1°，精准对接精度：±5mm（选配二维码辅助定位）



结构

