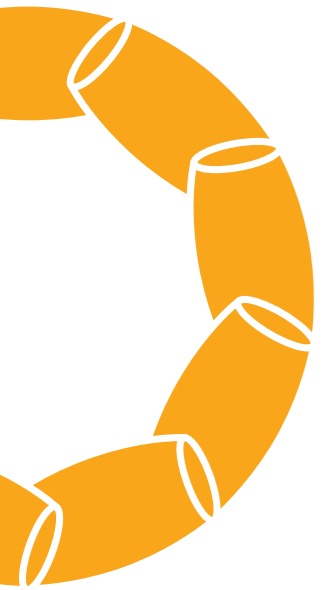


OMV

智能移动搬运机器人制造商

MANUFACTURER OF INTELLIGENT MOBILE HANDLING ROBOTS

智能 · 遥控 · 全向 · 精密 · 重载



汇聚其他系列样册



汇聚产品选型
&应用案例



OMV智能移动搬运
机器人制造商



航天军工项目
应用案例



智能停车机器人

上海汇聚自动化科技有限公司

上海市松江区车墩镇三浜路470号

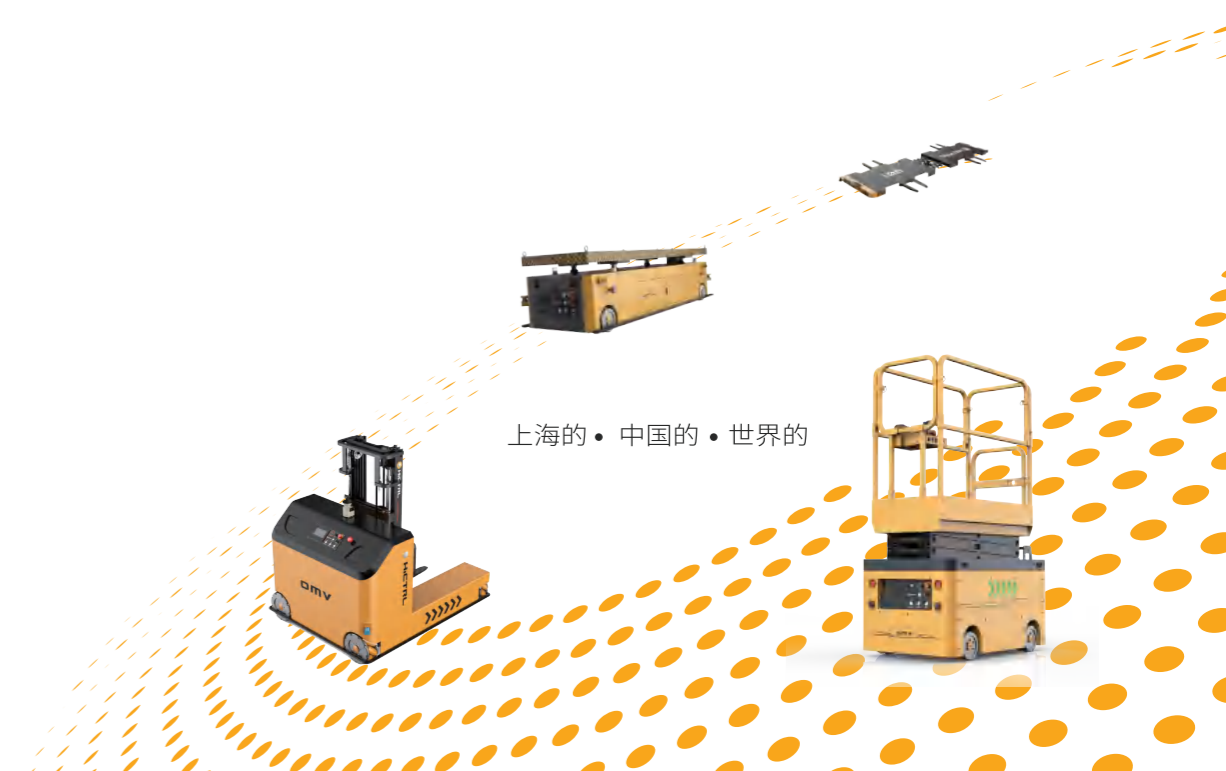
咨询热线 **4001189913**

www.hictrl.com.cn



微信公众号

Hictrl202304.500 © 汇聚自动化
上海汇聚自动化科技有限公司版权所有，侵权必究。未经许可，不得以任何方式复制或抄袭部分或全部内容。
由于产品改良，规格和外观可能发生变更，最新产品信息或售后问题敬请致电本公司，本画册仅供参考，如有变更，一切以实物为准。



上海的 · 中国的 · 世界的

CYLINDRICAL SERIES

业务领域

智能仓储解决方案 OMV设备

利用MES、WMS、FMS为企业
提供数字化工厂解决方案、自主
研发生产自动化仓储物流设备。

智慧停车

车载板式、双层升降式、夹持式
等自动无人的泊车方式，将颠覆
现有车辆的停车模式。

非标定制

根据航天航空军工国防方面的项目
需要，可提供非标定制类产品。

元器件/控制器

开发基于麦克纳姆轮行走算法和
导航于一体的运动控制器。

汇聚自动化，成立于2013年，是专业从事精密机械装备及软件研发、生产和销售三位一体的高新技术与专精特新企业，上海军民融合重点企业之一。

公司自主研发的OMV设备，具有全向移动、高精度、高载荷、可拓展可集成多种工业设备，可实现精密机械对接装配、物流自动化、工厂无人化、机器人协同等功能。其研发的产品已被成功应用于军工、航天、航空、轨道交通、核电检测、浇铸铸造、风能叶片打磨、新能源储能柜搬运、物流仓储等智能工厂领域。

汇聚凭借强劲的技术实力，集物流系统规划设计、系统集成、生产制造、市场营销和工程服务为一体，致力于为客户提供高柔性化和智能化的物流仓储一站式解决方案。结合MES，WMS，AMS软件系统，完美实现物流仓储无人化、自动化、智能化、信息化。

在智慧停车领域，自2016年至今，公司追求自主研发、推陈出新，在停车AGV方面，推出了载车板式、夹持式、升降式等三种智能无人自动停车机器人，可用于单层或多层停车库。在停车设备方面，推出了梳齿二层简易升降、载车板二层简易升降等两款智能停车设备，可用于双层车库改造或替代简易升降等类型车库。

我们服务的客户有：中航集团、成飞、陕飞、西飞、上飞、中车股份、中核、中科院、航天科技、航天科工、卫星测试中心、511所、16所、上汽集团、平高电气集团、中船重工704研究所、上海航天精密机械研究所、西安航天精密机械研究所、中材科技、、、、、

我们立志成为一个对社会、民族、乃至国家有价值的企业

CONTENTS

1

叉车类 仓储物料搬运设备

OMV拣选车	01
OMV智能前移式叉车	02
OMV智能前移式(座驾)叉车	04
OMV背负式堆垛车	06
OMV铁水/铝水运载车	08
托盘堆垛AGV	10
托盘搬运AGV	11
叉腿式堆垛AGV	12

2

平台类 智能移动搬运机器人

全向移动平台(麦轮)	14
OMV轨道对接转运车	16
OMV卷状物搬运设备	17
OMV辊筒式机器人	18
OMV背负式机器人	20
OMV重载部件转运车	21
OMV智能移动龙门吊	22
OMV潜伏背负式机器人	24
牵引式差速AGV	25
全向潜伏背负式机器人	26
OMV背负式双车联动叶片搬运设备	28
全向移动平台(舵轮)	30

3

停车类 智能停车配套产品

夹持式智能停车机器人	32
载车板停车机器人	33
双层升降式智能停车机器人	34

4

登高类 全向移动登高作业平台

OMV剪叉升降工作设备	36
-------------	----

MANUFACTURER OF INTELLIGENT MOBILE HANDLING ROBOTS

智能移动搬运机器人制造商

叉车·仓储物料搬运设备

麦轮

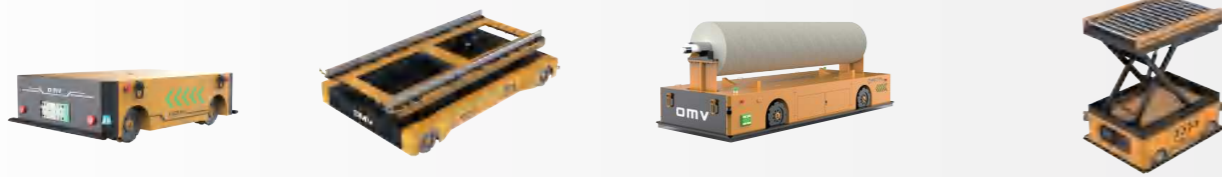


舵轮



平台·智能移动搬运机器人

麦轮



停车·智能停车配套产品

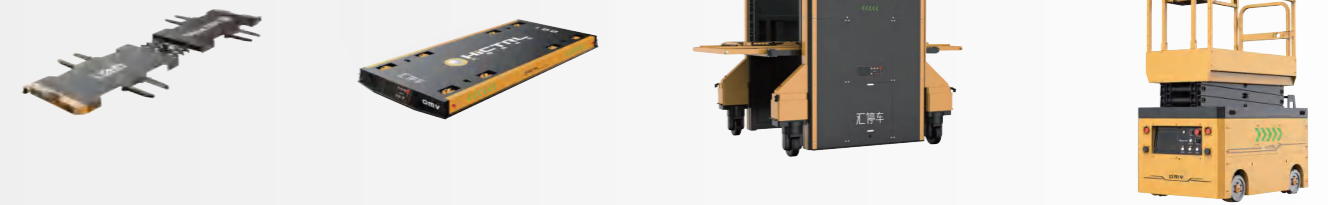
差速轮



舵轮



登高·全向移动登高作业平台



全向移动



颠覆传统



超高精度



小回转半径



多种导航



遥控操控



无人操控



远程管理

01 OMV拣选车



02 OMV智能前移式叉车



04 OMV智能前移式(座驾)叉车



06 OMV背负式堆垛车



08 OMV铁水/铝水运载车



10 托盘堆垛AGV



11 托盘搬运AGV



12 叉腿式堆垛AGV



OMV拣选车



了解详情，请扫码

产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

颠覆传统拣选车概念。小回转半径，侧移，全方位无死角，任意漂移，窄巷道轻松、智能穿梭。可选配遥控器。

行业应用 INDUSTRY APPLICATION



适用于大型物流仓储系统，
仓库巷道内等场所。

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

项目	技术参数	项目	技术参数
额定载荷	1600kg	满载行驶速度	前进3km/h 侧向2km/h
自重	3400kg	越障能力	正向30mm 侧向10mm
动力形式	电池	运行精度	±0.5mm
操控方式	站驾/遥控	满载爬坡度	6%
外形尺寸(长x宽x高)	2125×1160×2450mm	工作时	5h(可定制)
最大提升高度	3000mm(可定制)	控制	Hictrl
满载提升速度	90mm/s	电池	48V/240Ah

OMV智能前移式叉车



了解详情，请扫码

产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

全向前移式叉车采用麦克纳姆轮，实现小回转、侧移、全方位无死角任意漂移。激光导航、无线遥控能对成件托盘货物进行准确装卸、堆垛和中等距离运输作业。适用于大型自动化仓库、超市等场所，该车操作灵活，控制精度高，是自动化物流行业首选搬运、堆垛移动设备。

项目应用案例 APPLICATION CASES



【中核某院】OMV智能前移叉车（长叉腿）

【东艾科尖端薄膜】智能前移叉车（定制属具）

【旷视】智能前移叉车搬运钢箔（定制属具）

【某地公安局警用仓】OMV智能前移叉车

【某新能源材料公司】智能前移叉车（定制属具）

【上海卓昕瑞】WRW16智能前移叉车

【新惠民药业】智能前移式叉车

【郑煤机】WRW50智能前移式叉车

【中南】智能前移叉车

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 麦克纳姆轮全方位任意移动；
- 双液压缸前移机构门架前移更加稳定可靠；
- 摇摆式转向桥，克服地面坑洼不平带来的影响；
- 手动遥控实现定位精度达到±0.5mm；
- 个性化定制起升重量以及堆垛高度；
- 通过激光导航、磁导航、视觉导航实现智能无人化；
- 可选装叉车常用属具，工作范围更广；
- 根据客户要求，可选配铅酸蓄电池或锂电池；

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值			
			WRW16	WRW20	WRW25	WRW50
整机特征	1 产品型号		WRW16	WRW20	WRW25	WRW50
	2 控制方式		遥控/磁导航/视觉导航/激光导航			
	3 额定荷载	kg	1600	2000	2500	5000
	4 荷载中心	mm	500	500	500	600
	5 自重（含蓄电池）	kg	3350	3950	3950	8400
	6 行车制动		电磁制动			
	7 轮胎种类		麦克纳姆轮			
	8 轮子数量	psc	4	4	4	8
尺寸参数	9 标准起升高度	mm	3000	3000	3000	3000
	10 货叉尺寸（厚×宽×长）	mm	40/100/970	40/122/970	45/125/1070	65/150/1370
	11 门架作业时最大高度	mm	3860	3860	3860	4276
	12 全长	mm	2000	2350	2350	3050
	13 全宽	mm	1630	1830	1830	2350
	14 全高	mm	2120	2120	2120	2560
	15 轴距	mm	1830	2030	2030	1775
	16 轮距	mm	1265	1465	1465	2490
	17 前悬距	mm	145	195	195	176
	18 最小离地间隙	mm	85	85	85	100
	19 门架前移距离	mm	970	1100	1100	1545
	20 最小堆垛通道宽度（托盘800×1200）	mm	2860	2985	2985	4015
性能参数	21 最大前进速度（空载/满载）	Km/h	2.5/2.0	2.5/2.0	2.5/2.0	2.5/2.0
	22 最大侧向速度（空载/满载）	Km/h	3.5/3.0	3.5/3.0	3.5/3.0	3.5/3.0
	23 最大起升速度（空载/满载）	mm/s	110/100	110/100	110/100	110/100
	24 最大爬坡度（空载/满载）	%	8/6	8/6	8/6	8/6
	25 整车对角尺寸	mm	2660	2785	2785	3815
其它	26 蓄电池规格	V/Ah	48/450	48/450	48/450	76.8/450

OMV前移式(座驾)叉车



了解详情，请扫码

产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

全向前移式叉车是工业车辆一种，采用麦克纳姆轮实现小回转、侧移、全方位无死角任意漂移。激光导航、无线遥控能对成件托盘货物进行准确装卸、堆垛和中等距离运输作业。适用于大型自动化仓库、超市等场所，该车操作灵活，控制精度高，可作为物料搬运、堆垛首选的智能移动搬运设备。

项目应用案例 APPLICATION CASES



【山西佳诚】WR25前移式(座驾)叉车



【上海西蒙】OMV墙板安装前移式叉车

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 麦克纳姆轮全方位任意移动；
- 双液压缸门架起升，伺服驱动门架前移机构，控制精度更高、更可靠；
- 摇摆桥结构，克服地面坑洼不平带来的影响；
- 搭载激光导航、磁导航、视觉导航等系统，实现智能无人化；
- 手动遥控实现定位精度达到±0.5mm；
- 个性化定制起升重量以及堆垛高度；
- 可选装叉车常用属具，工作范围更广；
- 根据客户要求，可选配铅酸蓄电池或锂电池；

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值		
			WR16	WR20	WR25
整机特征	1 产品型号		WR16	WR20	WR25
	2 控制方式		遥控/磁导航/视觉导航/激光导航		
	3 额定荷载	kg	1600	2000	2500
	4 荷载中心	mm	500	500	500
	5 自重(含蓄电池)	kg	3670	3950	4050
	6 行车制动		电磁制动		
	7 轮胎种类		麦克纳姆轮		
	8 轮子数量	psc	4	4	4
尺寸参数	9 起升高度	mm	4500	4500	4500
	10 货叉尺寸(厚×宽×长)	mm	35/100/1070	40/122/1070	40/122/1070
	11 门架作业时最大高度	mm	5360	5360	5360
	12 全长	mm	2455	2455	2455
	13 全宽	mm	1630	1700	1700
	14 全高	mm	2120	2120	2120
	15 轴距	mm	1823	1923	1923
	16 轮距	mm	1272	1342	1342
	17 前悬距	mm	448	500	500
	18 满载最小离地间隙	mm	85	85	85
	19 最小堆垛通道宽度(托盘800×1200)	mm	2860	2985	2985
性能参数	20 最大前进速度(空载/满载)	Km/h	3.5/3.5	3.5/3.5	3.5/3.5
	21 最大侧向速度(空载/满载)	Km/h	2.5/2.5	2.5/2.5	2.5/2.5
	22 最大起升速度(空载/满载)	mm/s	110/100	110/100	110/100
	23 最大爬坡坡度(空载/满载)	%	8/6	8/6	8/6
	24 整车对角尺寸	mm	2660	2785	2785
其它	25 蓄电池规格	V/Ah	48/350	48/460	48/460

OMV背负式堆垛车



了解详情，请扫码

产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

颠覆传统叉车概念，小回转半径，侧移，全方位无死角，任意漂移，告别传统驾驶模式，可选配遥控器轻松操作，人身安全更有保障。搭载激光自动导航系统，实现智能无人化。背负式设计、伸缩式门架，减少体积，窄巷道运行轻松自如。

项目应用案例 APPLICATION CASES



【中石化】WD16背负式堆垛叉车



WD16背负式堆垛叉车

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 新一代全向背负式堆垛车；
- 麦克纳姆轮全方位任意全向移动；
- 搭载激光自动导航系统；
- 设备运行时有声光警示；并设有系统故障诊断及电量显示功能；
- 具备无人化、无线遥控功能；
- 手动遥控定位精度达到±0.5mm；
- 窄巷道运行提升仓储空间；
- 控制面板显示屏实时状态显示，并显示故障信息；

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值		
			WD10	WD14	WD16
整机特征	1 产品型号		WD10	WD14	WD16
	2 控制方式		遥控/磁导航/视觉导航/激光导航		
	3 额定荷载	kg	1000	1400	1600
	4 荷载中心	mm	500	500	500
	5 自重 (含蓄电池)	kg	2800	3040	3240
	6 行车制动		电磁制动		
	7 轮胎种类		麦克纳姆轮		
	8 轮子数量	psc	4	4	4
尺寸参数	9 标准起升高度	mm	3000	3000	3000
	10 货叉尺寸 (厚×宽×长)	mm	60/180/1030	60/180/1030	60/180/1030
	11 门架作业时最大高度	mm	3670	3670	3670
	12 全长 (不含踏板)	mm	2125	2125	2125
	13 全宽	mm	1160	1160	1160
	14 全高	mm	2450	2450	2450
	15 轴距	mm	1350	1350	1350
	16 轮距	mm	980	980	980
	17 前悬距	mm	358	358	358
	18 最小离地间隙	mm	47	47	47
	19 最小堆垛通道宽度 (托盘800×1200)	mm	2600	2600	2600
性能参数	20 最大前进速度 (空载/满载)	Km/h	3.5/3	3.5/3	3.5/3
	21 最大侧向速度 (空载/满载)	Km/h	2.5/2.1	2.5/2.1	2.5/2.1
	22 最大起升速度 (空载/满载)	mm/s	130/90	130/90	130/90
	23 最大爬坡度 (空载/满载)	%	8/6	8/6	8/6
	24 整车对角尺寸	mm	2400	2400	2400
其它	25 蓄电池规格	V/Ah	48/240	48/240	48/240

OMV铁水/铝水运载车



适用场景 APPLICATION SCENARIO

个性化定制的一款适用于浇铸车间对高温高危的铁水、铝水进行自动接取、倾倒等流程化作业的设备。它是在麦克纳姆轮智能前移叉车的基础上安装了特殊的作业模具，具备斜行、侧移、全方位无死角任意方向可移动的特性，搭载激光导航，根据规划好的路径自动导引运行。代替传统的行车吊送或人工叉车运动的作业模式，解放人力，安全作业。

项目应用案例 APPLICATION CASES



功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 采用麦克纳姆轮作为行走驱动轮，可全方位任意方向移动。
- 采用激光导航，构建地图、站点和路径设置，根据规划好的路径自动导引运行。
- 对角安装非接触式激光避障传感器，可先后通过报警、减速、停止三个阶段进行防护。
- 在设备的控制面板显示屏上有关设备的电量、故障信息等状态实时显示。
- 具备遥控操作 自动运行两种操控方式 手动遥控操作定位精度可达±0.5mm。

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值		
			WRW16	WRW30	WRW50
整机特性	1 产品型号		WRW16	WRW30	WRW50
	2 导航方式		遥控/视觉导航/激光导航		
	3 额定载荷	Kg	1600	3000	5000
	4 铁水重量	Kg	500	800	2000
	5 核载中心	mm	1130	1330	1330
	6 自重(含蓄电池)	Kg	4550	5150	9850
	7 行车制动		电磁制动	电磁制动	电磁制动
	8 轮胎种类		麦克纳姆轮	麦克纳姆轮	麦克纳姆轮
	9 轮子数量	psc	8	8	8
尺寸参数	10 标准起升高度	mm	3300	3300	3300
	11 门架作业时最大高度	mm	3300+铁水包高度	3300+铁水包高度	3300+铁水包高度
	12 货叉规格		专业装载铁水包属具	专业装载铁水包属具	专业装载铁水包属具
	13 铁水包旋转角度	°	100	100	100
	14 全长(不含安全触边)	mm	2720	2720	3200
	15 全宽(不含安全触边)	mm	1940	1940	2250
	16 全高	mm	2410	2410	2760
	17 轴距	mm	2300	2300	2745
	18 轮距(前/后)	mm	1465	1465	1775
	19 最小离地间隙	mm	100	100	100
20 最小通道宽度	mm	3020	3020	3500	
性能参数	21 最大前进速度(空载/满载)	Km/h	2.5/2.5	2.5/2.5	2.5/2.5
	22 最大侧向速度(空载/满载)	Km/h	3.0/3.0	3.0/3.0	3.0/3.0
	23 最大起升速度(空载/满载)	mm/s	110/100	110/100	110/100
	24 最大爬坡度(空载/满载)	%	6/4	6/4	6/4
	25 旋转半径	mm	1670	1670	2040
其他	26 蓄电池规格	V/Ah	48/450	48/450	80/600

托盘堆垛AGV



产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

采用舵轮驱动系统, 具有结构简单, 使用可靠, 转弯半径小, 驱动力大, 整车稳定性好, 性价比高。适用于物流仓储系统, 自动化工厂、车间、仓库等多种场所。可实现对货物的精准搬运、堆垛。

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 采用舵轮结构
- 多色指示灯
- 液晶显示屏, 可读取更多的信息
- 采用避障激光, 安全可靠
- 采用激光导航, 精度高
- 采用锂电, 续航能力长
- 有自动充电接口, 可实现自动充电
- 不同系列的起升高度

项目应用案例 APPLICATION CASES



【南通东丽】舵轮插腿式堆垛叉车



【郑州中业】舵轮叉车 (3.5吨)

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

	序号	项目	单位	设计值
整机特性	1	型号		DTD20
	2	举升高度 h1	mm	3000
	3	额定载荷	kg	2000
	4	导航方式		激光/磁导
	5	驱动形式		单舵轮
	6	行走方式		前进、后退、转弯
	7	动力	kw	1.5
性能参数	8	最大移动速度	m/s	1.38
	9	转弯速度	m/s	0.5
	10	起升速度	mm/s	100±10%
	11	下降速度	mm/s	130±10%
	12	制动		电磁制动
	13	最小转弯半径 Wa	mm	2480
电池	14	锂电容量	AH/V	180/24
	15	充电方式		手动/自动
尺寸参数	16	车体 (L*W*H)	mm	2280*1075*2265
	17	直角堆垛通道宽度 Ast	mm	2950
	18	门架作业时做大高度 h2	mm	3580

托盘搬运AGV



产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

采用舵轮驱动系统, 具有结构简单, 使用可靠, 转弯半径小, 驱动力大, 整车稳定性好, 性价比高。适用于物流仓储系统, 自动化工厂、车间、仓库等多种场所。可实现对货物的精准搬运、堆垛。

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 采用舵轮结构
- 多色指示灯
- 液晶显示屏, 可读取更多的信息
- 采用避障激光, 安全可靠
- 采用激光导航, 精度高
- 采用锂电, 续航能力长
- 有自动充电接口, 可实现自动充电

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

	序号	项目	单位	设计值
整机特性	1	型号		DTB30
	2	最大举升高度 h	mm	205
	3	额定载荷	kg	3000
	4	导航方式		激光/磁导
	5	驱动形式		单舵轮
	6	行走方式		前进、后退、转弯
	7	动力	kw	1.5
性能参数	8	最大移动速度	m/s	1.7
	9	转弯速度	m/s	0.5
	10	起升速度	mm/s	30±10%
	11	下降速度	mm/s	40±10%
	12	制动		电磁制动
	13	最小转弯半径 Wa	mm	2300
电池	14	锂电容量	AH/V	180/24
	15	充电方式		手动/自动
尺寸参数	16	车体 (L*W*H)	mm	2020*1045*1090
	17	直角堆垛通道宽度 Ast	mm	2750

叉腿式堆垛AGV



了解详情, 请扫码



行业应用 INDUSTRY APPLICATION

采用舵轮驱动系统, 具有结构简单, 使用可靠, 转弯半径小, 驱动力大, 整车稳定性好, 性价比高, 满足不同高度载货位的自动化搬运, 负载可达1.4吨, 通道宽度要求低, 直角转弯通道要求可降低至2米以内, 起升高度达到1.6m。

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 采用舵轮结构
- 液晶显示屏, 可读取更多的信息
- 采用避障激光, 安全可靠
- 采用锂电, 续航能力长
- 采用侧充形式, 可实现自动充电

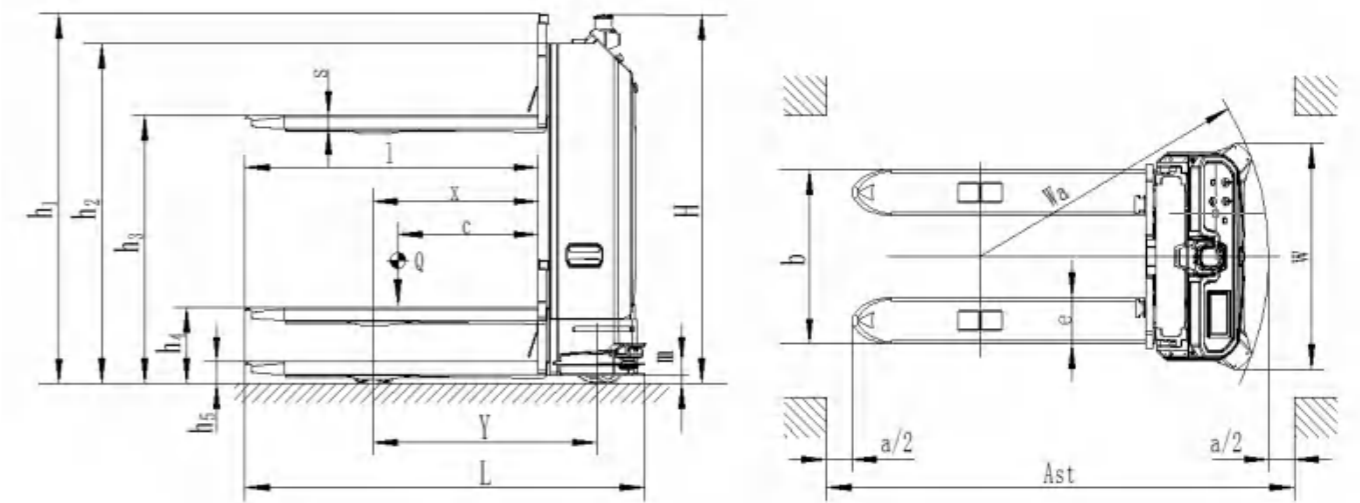
项目应用案例 APPLICATION CASES



适用于物流仓储系统, 自动化工厂、车间、仓库等多种场所。可实现柔性对接, 平库堆叠, 不固定托盘的搬运、堆垛。

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

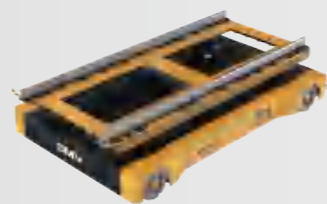
序号	项目	单位	设计值
整机特征	1 产品型号		DTD14
	2 导航方式		磁导航/视觉导航/激光导航
	3 额定载荷	Q	kg 1400
	4 载荷中心	C	mm 600
	5 自重 (含蓄电池)		kg 680
	6 前悬距	X	648
	7 行车制动		电磁制动
	8 轮胎种类		聚氨酯
	9 轮子数量: 驱动轮/承重轮		pcs 1×2/4
尺寸参数	10 门架作业时最大高度	h1	mm 2130
	11 门架缩回时高度	h2	mm 1400
	12 起升高度	h3	mm 1600
	13 自由提升高度	h4	mm 0
	14 货叉离地高度(最低)	h5	mm 85
	15 最小离地间隙	m	mm 30
	16 货叉尺寸 (厚×宽×长)	s/e/l	mm 55/180/1150
	17 全长	L	mm 1565
	18 全宽	W	mm 882
	19 全高	H	mm 1440
	20 轮距 (驱动侧)		mm 538
	21 轮距 (承重侧)		mm 500
	22 轴距	Y	mm 877
	23 最小通道宽度 (托盘800-1000×1200)	Ast	mm 1615/1815
	24 最小转弯半径	Wa	mm 1130
性能参数	25 最大行驶速度 (空载/满载)		km/h 6/5
	26 最大起升速度 (空载/满载)		mm/s 175/115
	27 最大下降速度 (空载/满载)		mm/s 125/165
	28 最大爬坡度(空载/满载)		% 5/3
其他	29 蓄电池规格		V/Ah 24/180



14 全向移动平台(麦轮)



16 OMV轨道对接转运车



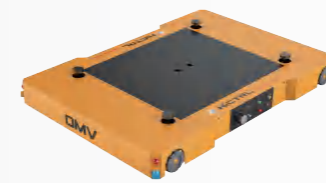
17 OMV卷状物搬运设备



22 OMV智能移动龙门吊



24 OMV潜伏背负式机器人



25 牵引式差速AGV



18 OMV辊筒式机器人



20 OMV背负式机器人



21 OMV重载部件转运车



26 全向潜伏背负式机器人



28 OMV背负式双车联动叶片搬运设备



30 全向移动平台(舵轮)



全向移动平台(麦轮)



了解详情, 请扫码



项目应用案例 APPLICATION CASES



【上海微小卫星】OMV全向平台转运车



背负式全向移动平台



【上海辛船】OMV全向移动平台



飞机发动机安装设备



【奥托立夫】OMV潜伏升降式搬运机器人



【航天某院】OMV全向陀螺仪测试设备



【中车】全向移动丝杆顶升机器人



OMV丝杆顶升机器人

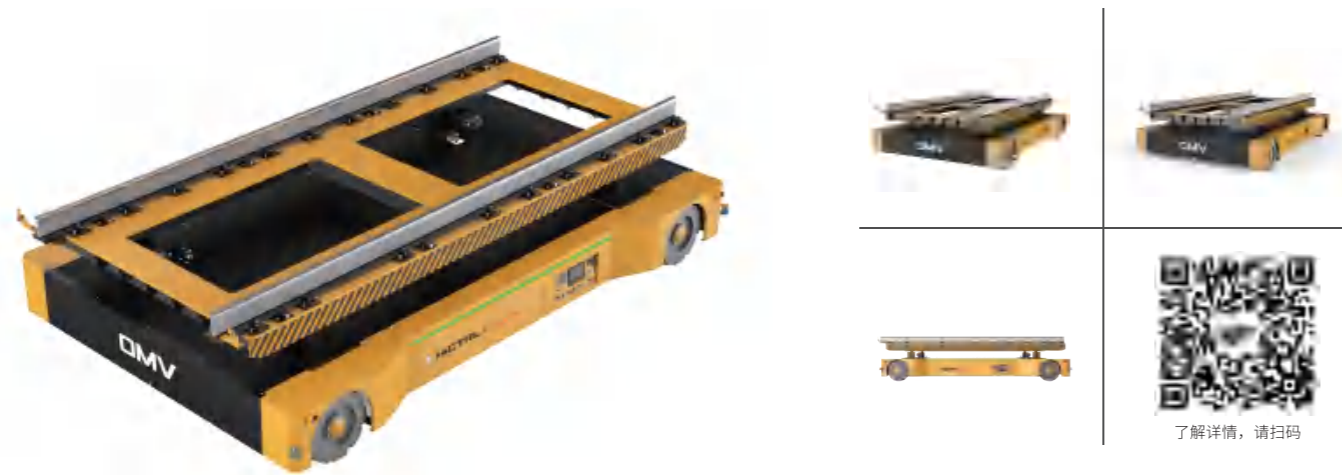


全向移动平台

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值													
			WY40	WY80	WY100	WYB25	WJ10	WJ20	WJ25	WJ30	WJ80	WP14	WP20	WY05	WP30	
整机特性	1 产品型号		WY40	WY80	WY100	WYB25	WJ10	WJ20	WJ25	WJ30	WJ80	WP14	WP20	WY05	WP30	
	2 导航方式		磁导航/激光/视觉/色带/二维码							磁导航/激光/视觉/色带/二维码						
	3 操控方式		遥控/自动	遥控/自动	遥控/自动	遥控	遥控器	遥控	遥控/自动	遥控	遥控/自动	遥控	遥控	遥控/自动	遥控	
	4 额定载荷	kg	4000	8000	10000	2500	1000	2000	2500	3000	8000	1400	2000	500	3000	
	5 自重(含蓄电池)	kg		3700	5500	3500	2000	2000	1700	1800	4000	1200	1500	1000	2000	
	6 轮胎种类		麦克纳姆轮							麦克纳姆轮						
	7 驱动轮数量	pcs	4	8	8	4	4	4	4	4	8	4	4	4	4	
	8 行车制动		电磁							电磁						
	9 驱动类型		独立驱动							独立驱动						
尺寸参数	10 全长	mm	2600	3300	4175	2000	2500	2500	1750	2300	5000	2500	1800	2470	3900	
	11 全宽	mm	1200	1200	1675	1800	1500	1500	1350	1300	1200	1900	1800	830	1300	
	12 全高	mm	579	600	750	1200	900	990	650	720	600	400	600	635	580	
	13 整车对角尺寸	mm	2500	3450	4300	3900	2982	3008	2275	2700	5330	3230	2545	2605	4205	
	14 轮距	mm	960	1000/629	1130	3760	1183	1278	1107	1038	845	1723	1520	1960	1110	
	15 轴距	mm	210	846	3270	1100	1675	1720	1000	1750	4115	1950	1320	600	3195	
	16 驱动车轮尺寸	mm	375	375	475	475	300	375	375	375	475	300	375	200	375	
	17 最小离地间隙	mm	60	60	60	60	50	35	30	40	60	65	60	60	70	
	性能参数	18 最大前进速度(空载/满载)	km/h	3.0/2.5							3.0/2.5					
19 最大后退速度(空载/满载)		km/h	3.0/2.5							3.0/2.5						
20 最大爬坡度(空载/满载)		%	8/6							8/6						
21 定位精度		mm	±10							±10						
22 续航能力		h	≥4							≥4						
其它	23 蓄电池规格	V/Ah	48/150	48/350	72/450	96/150	48/100	48/110	48/210	48/150	48/350	48/90	96/220	48/100	48/220	

OMV轨道对接转运车



了解详情，请扫码

产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

轻松解决大型部件对接、装配工作。安全稳定的转移高精度设备。特制精密点动遥控器轻松实现0.5mm高精度对接。大载重，10-50吨，小回转半径，侧移，全方位无死角，任意漂移。

行业应用 INDUSTRY APPLICATION



【某院小卫星研究所】
OMV轨道对接转运设备

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

项目	技术参数	项目	技术参数
额定载荷	8000kg	最小离地间隙	90mm
自重	9000kg	满载行驶速度	前进1km/h 侧向1km/h
动力形式	电池	越障能力	正向30mm 侧向10mm
操控方式	遥控/自动	运行精度	±0.5mm
导航方式	磁导航/视觉导航/激光导航	工作时	3h (可定制)
外形尺寸 (长x宽x高)	5190×3200×1250mm	控制	Hictrl
最大提升行程	1550mm (可定制)	电池	96V/220Ah

OMV卷状物搬运设备



了解详情，请扫码

产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

OMV卷状物搬运设备，载重2吨，最快行驶速度可达3.5km/h，小回转半径，可侧移，全方位无死角任意方向移动，窄巷道运行轻松自如。

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 采用麦克纳姆轮作为行走驱动轮，可全方位任意方向移动；
- 设备运行时有声光警示，并设有系统故障诊断及电量显示功能；
- 具备遥控操作、自动运行两种操控方式，手动遥控操作定位精度达到±0.5mm；
- 具有升降功能，升降行程可定制；
- 控制面板显示屏可对运营状态实时显示，并显示故障信息。

行业应用 INDUSTRY APPLICATION



应用于纱辊等相似圆状辊状物料的搬运，使物料转运更加高效安全。

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

	序号	项目	单位	设计值
整机特性	1	产品型号		WY20
	2	导航方式		二维码+惯导
	3	额定载荷	kg	2000 (可定制)
	4	自重	kg	1700
	5	轮胎种类		麦克纳姆轮
	6	轮子数量		4
	7	动力形式		锂电池
	8	操控方式		遥控/自动
	9	控制		Hictrl
尺寸参数	10	整车长度	mm	3630
	11	整车宽度	mm	1300
	12	整车高度	mm	995
	13	轴距	mm	1974
	14	轮距	mm	1130
	15	最大提升行程	mm	150
	16	最小离地间隙	mm	40
性能参数	17	最大前进速度 (空载/满载)	km/h	3.5/2.5
	18	最大侧向速度 (空载/满载)	km/h	2.5/2.5
	19	最大爬坡度 (空载/满载)	%	3/1
	20	运行精度	mm	±0.5
	21	工作时	h	1.5(可定制)
	22	整车对角尺寸 A	mm	3974
其他	23	电池	V/Ah	48/150

OMV辊筒式机器人



了解详情，请扫码



技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值 (无举升功能)			设计值 (带举升功能)			
			WGD05	WGD15	WGD25	WJD03	WJD10	WJD20	
1	产品型号		WGD05	WGD15	WGD25	WJD03	WJD10	WJD20	
2	导航方式		磁导航/视觉导航/激光导航						
3	额定载荷	Q kg	500	1500	2500	300	1000	2000	
4	自重 (含蓄电池)	kg	540	1050	1500	790	1300	1950	
5	轮胎种类		麦克纳姆轮						
6	轮子数量		4						
7	辊筒形式		动力辊筒/无动力辊筒						
8	升降机构		/			剪叉升降			
9	动力形式		锂电池组						
尺寸参数	10 整车高度 (收车状态)	H mm	600	700	700	790	950	1000	
	11 最大高度 (辊筒上平面)	H1 mm	600	700	700	1600	1800	2000	
	12 整车长度	L mm	1600	1800	2100	1680	1800	2100	
	13 整车宽度	W mm	800	1000	1200	920	1000	1200	
	14 轴距		mm	1212	1280	1460	1212	1280	1460
	15 轮距		mm	700	845	1020	700	845	1020
	16 最小离地间隙		mm	35	50	50	35	50	50
性能参数	17 最大前进速度 (空载/满载)	km/h	3.6/2.5			3.6/2.5			
	18 最大侧向速度 (空载/满载)	km/h	2.5/2.0			2.5/2.0			
	19 最大升降速度	mm/s	/			50			
	20 最大爬坡度 (空载/满载)	%	5/3			5/3			
	21 整车对角尺寸	A mm	1890	2160	2520	1890	2160	2520	
其他	22 电池容量	V/Ah	48/80	48/120	48/160	48/100	48/120	48/160	

产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

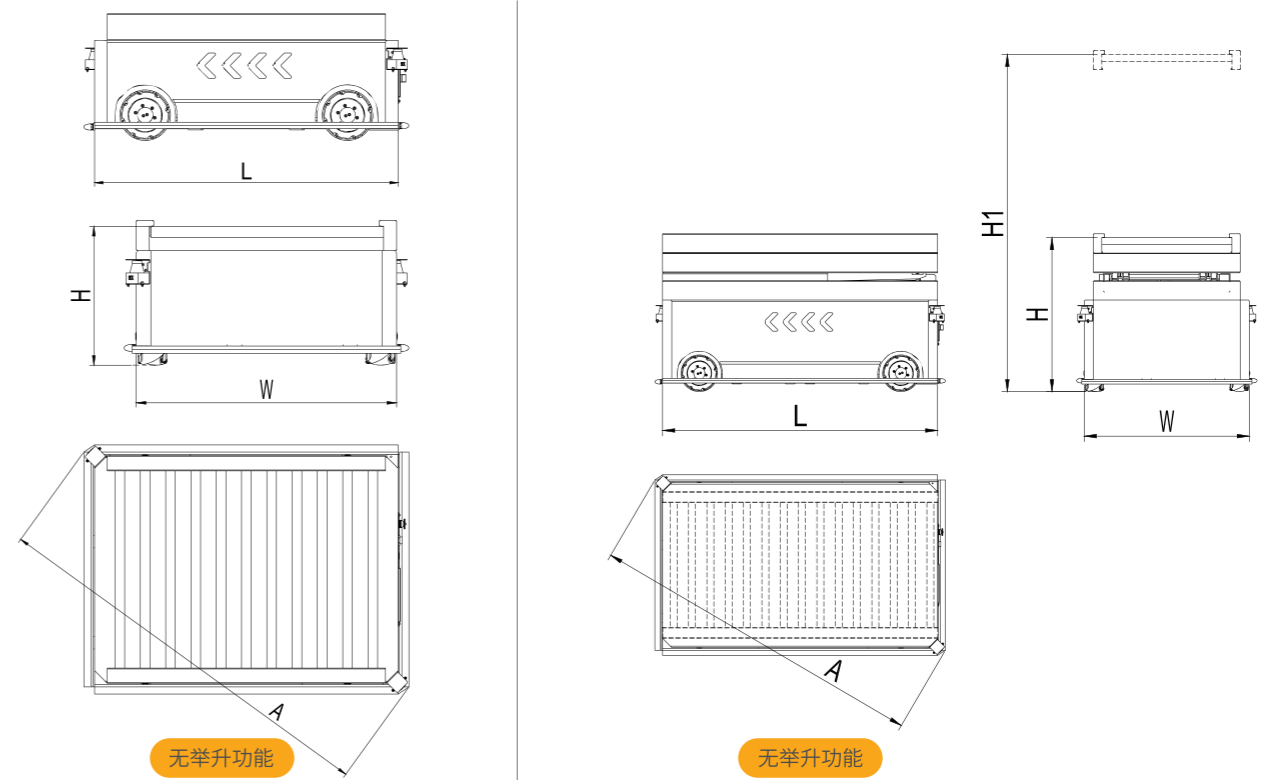
辊筒式运载机器人，采用麦克纳姆轮技术，搭载自动导航系统、无线遥控等功能，能在狭小的空间与辊筒输送线对接，完成柔性化的物料输送。可实现多种物料形式输送，如托盘式物料、纸箱类物料、料框式物料等。可根据工况选择不带起升功能和带起升功能形式全向车。本产品广泛适用于工厂物流自动化输送领域，提高物流输送效率，节约人力，自动化程度高，产品形式多样。

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 麦克纳姆轮全方位任意全向移动
- 非接触式激光避障传感器及车身有接触式防撞机构；
- 除需日常充电外，无其他维护成本；
- 设备运行时有声光警示；并设有系统故障诊断及电量显示功能；
- 控制面板显示屏实时状态显示，并显示故障信息；
- 辊筒输送实现不同高度物料对接，实现输送柔性化；
- 带起升功能剪叉升降机，实现辊筒的升降；
- 根据工况需求搭载不同的导航方式；



辊筒输送线对接，可完成柔性化的物料输送



OMV背负式机器人



了解详情，请扫码

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 麦克纳姆轮全方位任意方向移动；
- 手动遥控控制可实现定位精度达到±0.5mm；
- 具备升降功能，起升范围可定制；
- 可根据工况需求搭载不同的导航方式；
- 二次精确定位功能，通过二维码+机械导向机构实现自动货柜内精确定位功能，定位精度达到±3mm；
- 控制面板显示屏实时状态显示，并显示故障信息；
- 在车头车尾有非接触式激光避障传感器，检测到障碍物后自动停止运行，障碍物移走后自动恢复运行；另外有接触式安全防撞机构。

项目应用案例 APPLICATION CASES



【江苏仪一】OMV背负式机器人

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值
整机特征	1 产品型号		WY05
	2 导航方式		磁导航/视觉导航/激光导航
	3 额定载荷	kg	500 (可定制)
	4 自重	kg	900
	5 轮胎种类		麦克纳姆轮
	6 轮子数量		4
	7 动力形式		蓄电池
	8 操控方式		遥控/自动
	9 控制		Hictrl
尺寸参数	10 整车长度	mm	2470
	11 整车宽度	mm	830
	12 整车高度	mm	650
	13 最大高度	mm	770
	14 轴距	mm	1960
	15 轮距	mm	600
	16 最小离地间隙	mm	50
性能参数	17 最大前进速度 (空载/满载)	km/h	3.0/2.5
	18 最大侧向速度 (空载/满载)	km/h	2.0/1.2
	19 升降速度	mm/s	10
	20 最大爬坡度 (空载/满载)	%	5/5
	21 运行精度	mm	±10
	22 定位精度	定位精度	±3
	23 工作时	h	6 (可定制)
	24 整车对角尺寸A	mm	2565
其他	25 电池	V/Ah	48/100

OMV重载部件转运车



了解详情，请扫码

产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

利用麦克纳姆轮实现小回转半径、侧移、全方位无死角任意漂移，适用于重载设备及物件的狭小空间运输，通过轮组大小、数量的搭配，可以设计订制10吨---50吨载重的平台。

行业应用 INDUSTRY APPLICATION



【平高电气】OMV重载部件转运设备



适用于重型装备制造业，电力、采掘业的转运与对接

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

项目	技术参数	项目	技术参数
额定载荷	15000kg (可定制)	最小离地间隙	70mm
自重	8800kg	满载行驶速度	前进1km/h 侧向1km/h
动力形式	电池	越障能力	正向30mm 侧向10mm
操控方式	遥控/自动	运行精度	±0.5mm
导航方式	磁导航/视觉导航/激光导航	工作时	3h (可定制)
外形尺寸 (长x宽x高)	6000×2400×750mm	控制	Hictrl
最大提升行程	850mm	电池	96V/220Ah

OMV智能移动龙门吊



了解详情，请扫码



产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

OMV智能龙门吊由两台独立的全向平台转运车上安装龙门吊组成，两台平台转运车具有双车联动功能，共同托举龙门吊吊装物料进行前进、后退、横移、斜行、旋转等全方位任意方向移动。

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

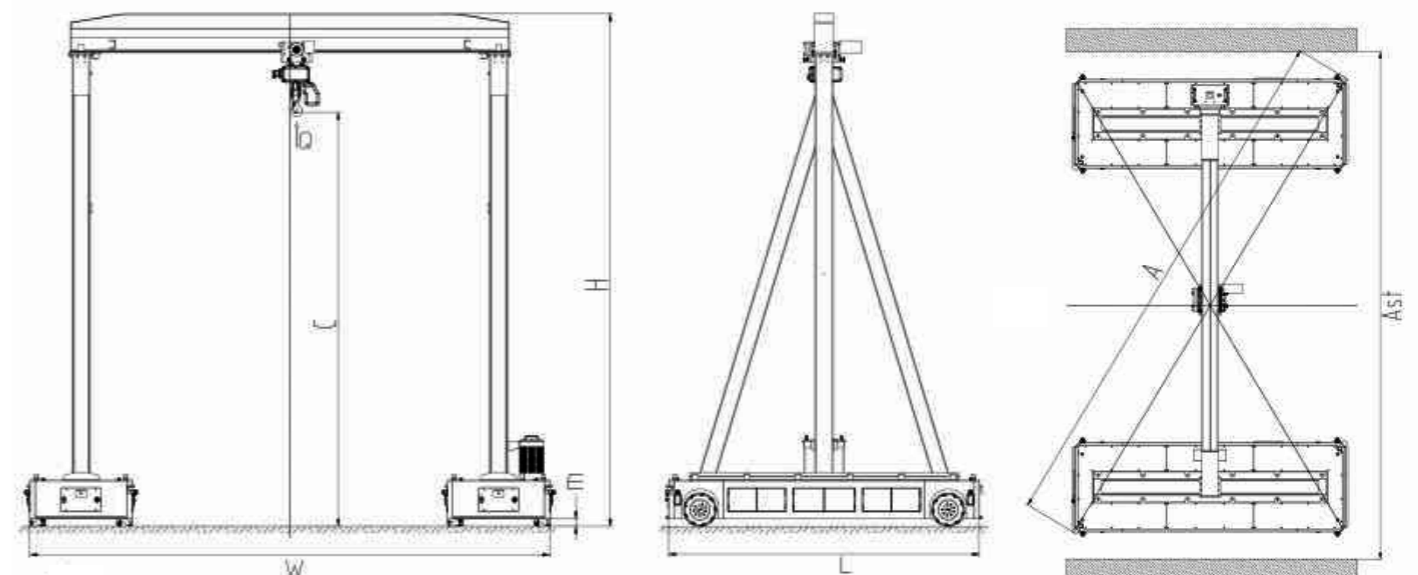
- 采用麦克纳姆轮作为行走驱动轮，可全方位任意方向移动；
- 搭载视觉定位系统，通过视觉图像处理 and 视觉标定给予运动引导；
- 驱动轮带独立悬挂系统，保证车辆有足够的驱动力；
- 对角安装非接触式激光避障传感器，可先后通过报警、减速、停止三个阶段进行保护；
- 带自动充电系统，为车辆的有效运行提供保障；
- 具备遥控操作、自动运行两种操控方式。



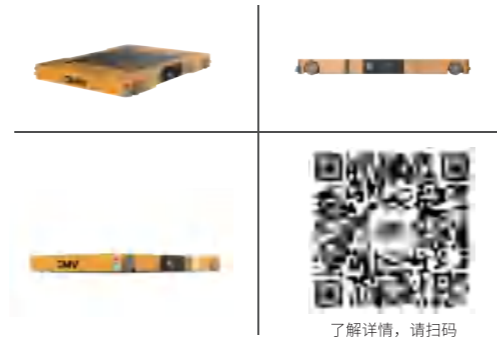
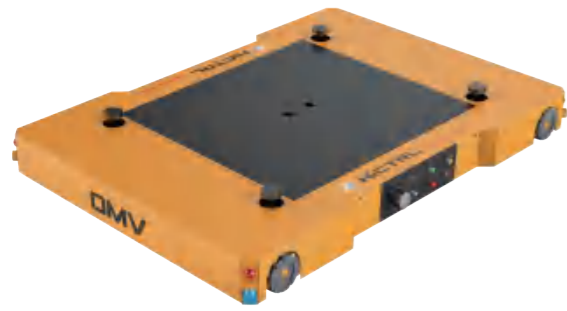
【某航天研究所】OMV智能龙门吊

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目		单位	设计值
1	产品型号			WG20
2	导航方式			视觉导航
3	额定载荷	Q	kg	2000
4	自重 (含蓄电池)		kg	6000
5	轮胎种类			麦克纳姆轮
6	轮子数量		pcs	4×2
7	起吊高度	C	mm	6000
8	动力形式			锂电池
9	行车制动			电磁制动
10	驱源数量			4×2
11	全长	L	mm	3500
12	全宽	W	mm	5850
13	全高	H	mm	7320
14	最小离地间隙	m	mm	75
15	最小工作通道宽度	Ast	mm	6550
16	最大前进速度 (空载/满载)		km/h	2.5/2.0
17	最大侧向速度 (空载/满载)		km/h	2.0/2.0
18	最大起吊速度 (空载/满载)		mm/s	100/90
19	最大爬坡度 (空载/满载)		%	3/3
20	整车对角尺寸	A	mm	6850
其他	21 蓄电池规格		V/Ah	48/200×2



OMV潜伏背负式机器人



了解详情，请扫码

产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

整车采用超低结构设计，高度仅为250mm，利用麦克纳姆轮实现小回转半径、侧移、全方位无死角移动。可方便的潜入各类工件托盘下。穿行于托架之间、在狭小空间内全方位无死角任意漂移。通过加装电动举升系统，即可实现整体搬运各种工装及部件。实现对接、装配等复杂工作。

项目应用案例 APPLICATION CASES



【广自所】潜伏背负式机器人

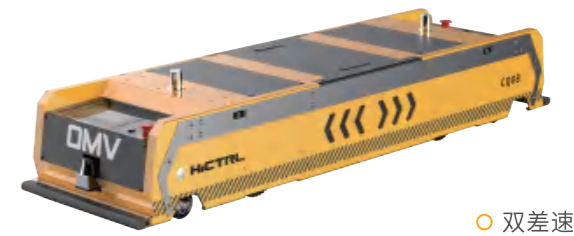
技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值
整机特征	1 产品型号		WY20
	2 导航方式		磁导航/视觉导航/激光导航
	3 额定载荷	kg	2000 (可定制)
	4 自重	kg	1000
	5 轮胎种类		麦克纳姆轮
	6 轮子数量		4
	7 动力形式		蓄电池
	8 操控方式		遥控/自动
	9 控制		Hictrl
尺寸参数	10 整车长度	mm	2620
	11 整车宽度	mm	1900
	12 整车高度	mm	250
	13 轴距	mm	2090
	14 轮距	mm	1460
	15 最大提升行程	mm	100
	16 最小离地间隙	mm	20
性能参数	17 最大前进速度 (空载/满载)	km/h	2.5/1.5
	18 最大侧向速度 (空载/满载)	km/h	1.5/0.8
	19 最大爬坡度 (空载/满载)	%	3/1
	20 运行精度	mm	±0.5
	21 工作时	h	2 (可定制)
	22 整车对角尺寸A	mm	3095
其他	23 蓄电池规格	V/Ah	48/100

牵引式差速AGV



○ 单差速



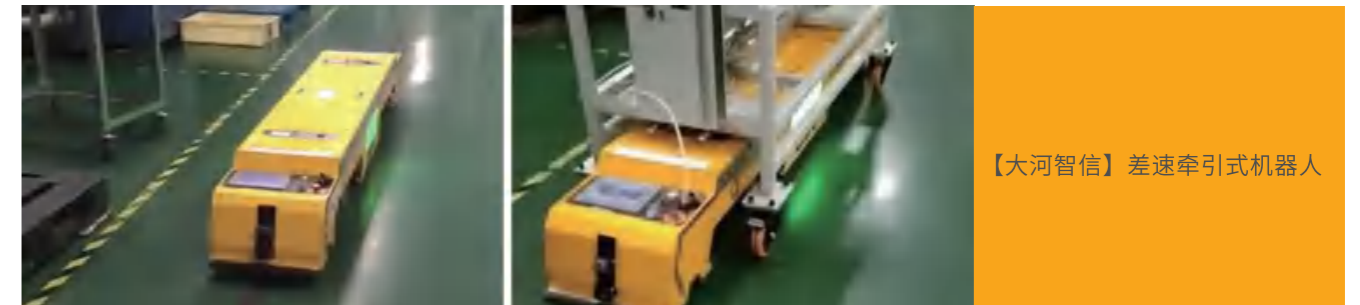
○ 双差速



产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

潜伏牵引式AGV，差速结构，能够前进、转弯。磁导航产品，其更加智能化的控制，使本车体能够适用于多种场景。潜伏到使用料车底部，升起牵引棒，将料车牵引至指定位置。各种生产线上料，成品运输，物料转运、收集等，是实用性较高的其中一种产品。

项目应用案例 APPLICATION CASES

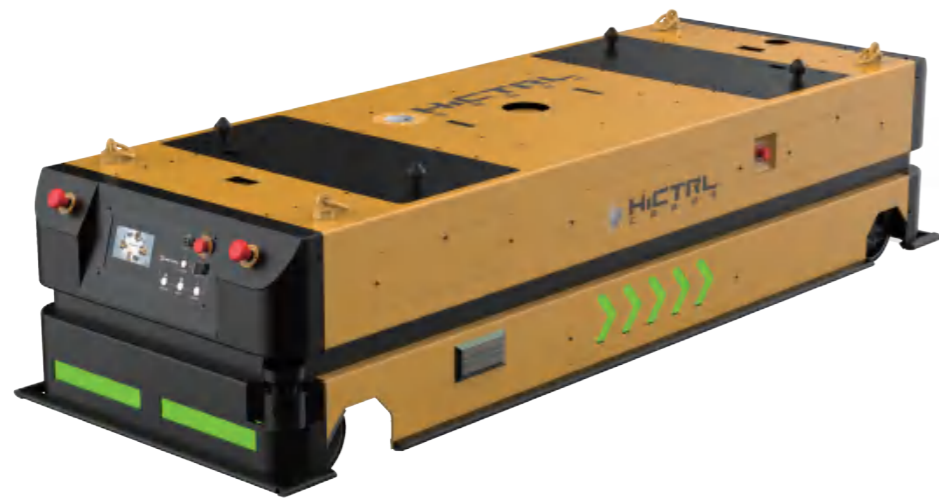


【大河智信】差速牵引式机器人

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值	
整机特征	1 产品型号		CQ05	CQ08
	2 运动形式		蓄电池	蓄电池
	3 导航方式		磁导航	磁导航
	4 额定载荷	kg	500	1000
	5 轮胎种类		聚氨酯轮	聚氨酯轮
	6 自重	kg	120	180
	7 行车制动		电磁制动	电磁制动
	8 驱动轮数量		2	4
尺寸参数	9 车体尺寸	mm	1400*450*280	1600*450*280
	10 牵引棒距离	mm		1013
	11 牵引棒高度	mm	46	46
	12 牵引棒距车头距离	mm	345	280
性能参数	13 最大行走速度 (空载/满载)	m/min	35/25	35/25
	14 最大爬坡度数	°	2	2
	15 最小转弯半径	mm	600	600
驱动控制装置	16 蓄电池规格		24V/80Ah	24V/80Ah
	17 驱动电机规格		100W	100W

全向潜伏背负式机器人



了解详情，请扫码



产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

此款全向潜伏背负式机器人是专为木耳菌包生产及物流转运环节所开发定制的专用设备。行走由两组差速轮驱动，可实现二维平面内直行、横行、任意曲线移动、自旋等全向移动功能。搭载导航和调度系统，可潜入物料架底部后实现顶升背负功能后自动化转运。

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

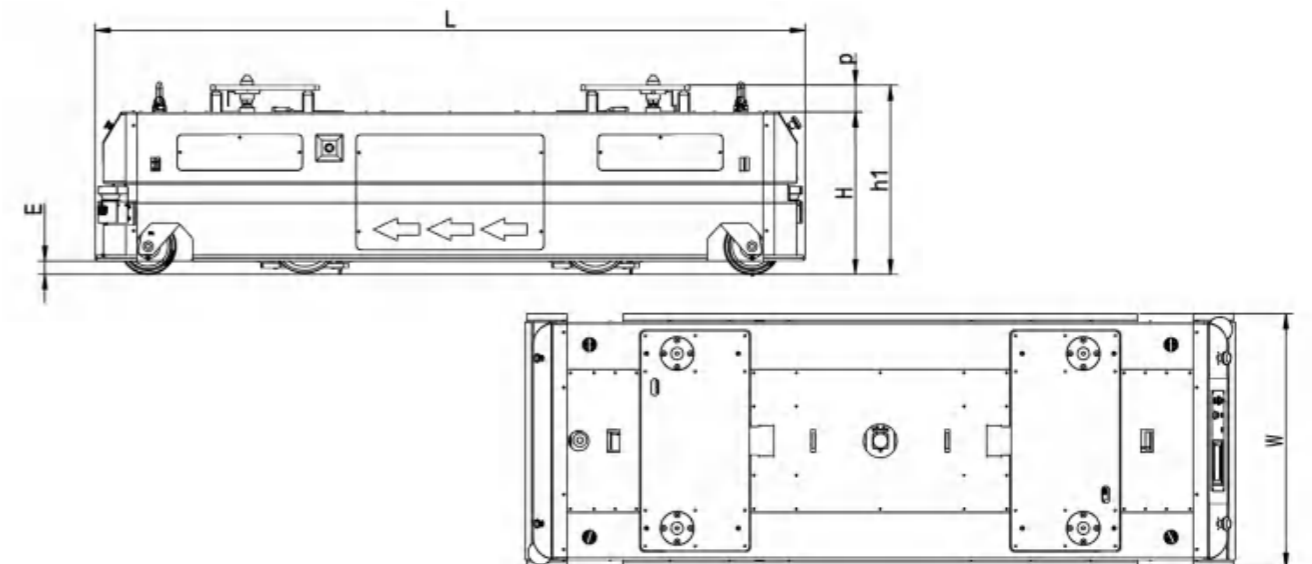
- 采用背负承载式和双差速结构设计，额定承载可达6000Kg。
- 行走由两组差速轮驱动，可实现二维平面内直行、横行、任意曲线移动、自旋等全向移动功能。
- 手持遥控器、控制面板及车体四角易碰撞位置安装急停开关，确保在紧急情况下切断整车驱动动力电源。
- 设置了顶升系统、整机故障、整机断电等脱困机制。
- 对角安装非接触式激光避障传感器，可先后通过报警、减速、停止三个阶段进行保护。



适用于对仓储物料架等自动化转运，无人化车间的生产及物流转运环节。

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值	
1	产品型号		WY60	
2	导航方式		视觉导航	
3	操控方式		遥控/自动	
4	额定载荷	Q	kg	6000
5	自重(含蓄电池)		kg	2700
6	驱动类型			差速驱动
7	驱动轮数量		psc	4
8	全长	L	mm	3100
9	全宽	W	mm	1060
10	全高	H	mm	725
11	作业时最大高度	h1	mm	845
12	最大提升高度(行程)	P	mm	120
13	轮距		mm	680
14	轴距		mm	1300
15	车轮尺寸		mm	300
16	最小离地间隙	E	mm	60
17	最大前进速度(空载/满载)		km/h	3.6/2.88
18	最大后退速度(空载/满载)		km/h	3.6/2.88
19	最大侧向速度(空载/满载)		km/h	1.8/1.08
20	最大起升速度(空载/满载)		mm/s	11/10
21	最大爬坡度(空载/满载)		%	6%/3%
22	整车对角尺寸		mm	3276
23	运行精度		mm	±20
24	定位精度		mm	±10
25	工作时长		h	3
26	控制器			Hictrl
27	蓄电池规格		V/Ah	48/310



OMV背负式双车联动叶片搬运设备



了解详情，请扫码



产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

背负式双车联动叶片搬运设备是单车以四差速轮作为移动行走的关键执行机构的一款高精度全向转运平台。单车额定载荷可达30吨，两车具备联动功能，两车联动可实现同步前进、同步后退、同步转向、左右平移、90°直角转弯及360°原地旋转功能。

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

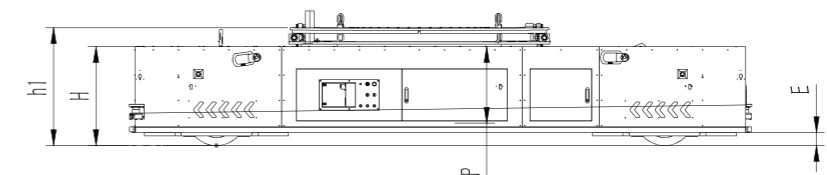
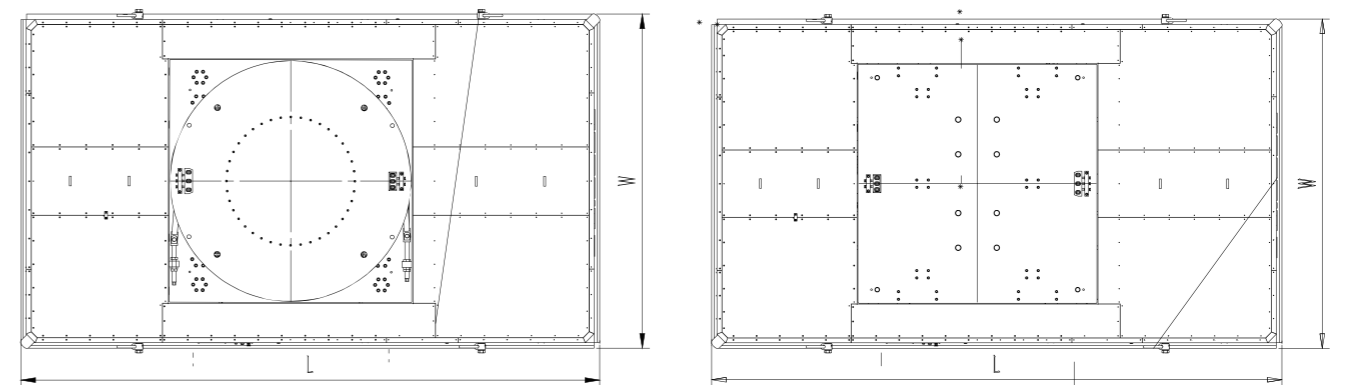
- 单车以四差速轮作为移动行走的关键执行机构的一款高精度全向转运平台，适合室外场地的运行。
- 四组差速轮通过运动控制可实现前进、后退、横移、自旋、绕任一点自旋等运动功能。
- 两车具备联动功能，实现叶根和叶尖的同时运载，均为潜入背负式结构，托架上可放置工装，采用插销的方式更换不同的工装，适用于多种规格的叶片转运。
- 整车采用模块化设计，传动系统、电机控制系统、电控系统均封闭于独立箱体，便于维护及更换零部件。
- 车身安装声光报警器、探测避障系统及控制面板显示屏，运行状态、电池状态、故障信息等实时显示，为设备的安全运行提供有效保障。



适用于载重大、长工件的物料在有限空间的转运。

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目		单位	设计值
1	产品型号			WY300
2	操控方式			手动遥控
3	单车额定载荷	Q	kg	30000
4	自重(含蓄电池)		kg	17500
5	驱动类型			差速驱动
6	驱动轮数量		psc	8
7	全长	L	mm	5800
8	全宽	W	mm	3300
9	全高	H	mm	940
10	作业时最大高度	h1	mm	1120
11	最大提升高度(行程)	P	mm	180
12	轮距		mm	1700
13	轴距		mm	4260
14	车轮尺寸		mm	559
15	最小离地间隙	E	mm	90
16	最大前进速度(空载/满载)		km/h	3.16/2.8
17	最大后退速度(空载/满载)		km/h	3.16/2.8
18	最大起升速度		mm/s	8
19	最大爬坡度		%	3%
20	整车对角尺寸		mm	6526
21	运行精度		mm	±20
22	定位精度		mm	±10
23	工作时长		h	3
24	控制器			Hictrl
25	蓄电池规格		V/Ah	72/810



全向移动平台(舵轮)



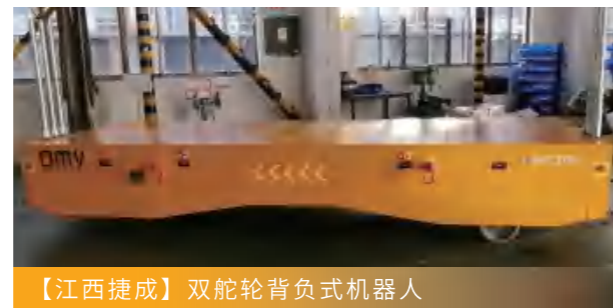
了解详情, 请扫码



项目应用案例 APPLICATION CASES



舵轮背负式移动平台



【江西捷成】双舵轮背负式机器人



舵轮背负式举升机器人



【某铁路局】车辆自动清洗设备

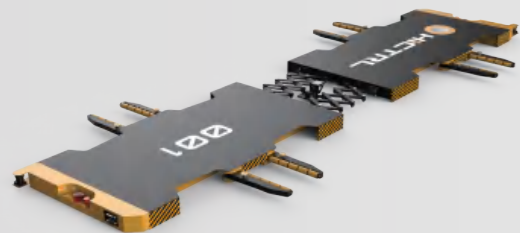
技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值					
			DY10	DY20	DY30	DY150	DJ30	DJ100
1	产品型号		DY10	DY20	DY30	DY150	DJ30	DJ100
2	导航方式		测距激光	磁导航	磁导航	有反激光导航	无反激光导航	二维码+惯导
3	操控方式		遥控/自动					
4	额定载荷	kg	1000	2000	3000	15000	3000	10000
5	自重 (含蓄电池)	kg	1130	4000	3000	7000	1300	4000
6	轮系		双舵轮	双舵轮	双舵轮	四舵轮	双舵轮	双舵轮
7	驱动轮数量	psc	2(驱)+2(辅)	2(驱)+2(辅)	2	4(驱)+4(辅)	2(驱)+2(辅)	2
8	行车制动		电磁					
9	动力型式		电动					
10	全长	mm	2350	4600	2900	4500	3200	2800
11	全宽	mm	1350	1800	1200	2500	1300	2000
12	全高	mm	502	700	700	950	500	700
13	整车对角尺寸	mm		4930	3195	4595	3205	3565
14	轮距	mm		960	925	1800	2370	1360
15	轴距	mm		2920	1650	1320	780	1658
16	驱动车轮尺寸	mm		410	300	300	220	353
17	支撑车轮尺寸	mm		300	300	300	220	300
18	最小离地间隙	mm	50	100	80	50	50	50
19	最大前进速度 (空载/满载)	m/s	2.2	2.2	1.8/1.8	1.5	1.8	1.8/1.8
20	最大后退速度 (空载/满载)	m/s	2.2	2.2	1.8/1.8	1.5	1.8	1.8/1.8
21	最大爬坡度(空载/满载)	°	8/6	8/6	8/6	8/6	8/6	8/6
22	定位精度	mm	±10	±10	±10	±10	±10	±10
23	续航能力	h	≥4	≥8	≥4	≥8	≥4	≥4
24	蓄电池规格	V/Ah	48/150	48/800	48/600	48/700	48/210	48/300



停车类 智能停车配套产品

32 夹持式智能停车机器人



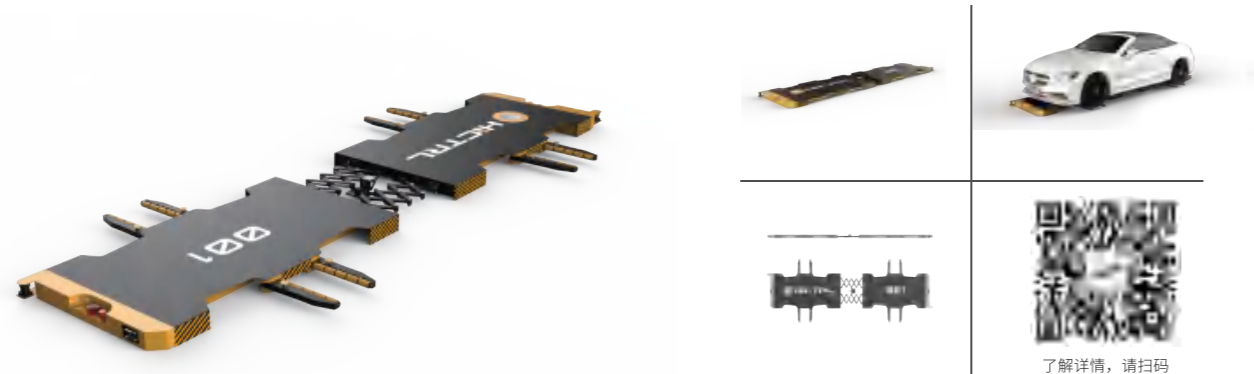
33 载车板停车机器人



34 双层升降式智能停车机器人



夹持式智能停车机器人



功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 超薄结构设计, 结合轻量化制作工艺, 车体重量轻;
- 采用夹持轿车轮胎的方式搬运汽车, 无车板及车位施工;
- 利用成熟的汇聚自有控制技术与调度算法, 安全高效的搬运汽车;
- 辊筒式设计, 解决轮胎对夹臂的摩擦以及单点受力的情况, 不伤轮胎;
- 模块化设计及标准化接口, 可快速完成保养, 维护简便;

项目应用案例 APPLICATION CASES



技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值
1	产品名称		夹持式智能停车机器人
2	产品型号		CY25
3	额定载荷	kg	2500
4	车体长度 (展开)	mm	5200
5	车体长度 (收回)	mm	4400
6	车体高度	mm	140
7	车体宽度 (最大)	mm	1890
8	车体宽度 (最小)	mm	1050
9	额定速度	m/s	1
10	电源		锂电
11	满载续航	h	3
12	充电方式		自动充电+手动充电
13	车体自重	kg	1000
14	有无车板		无
15	适应车型	mm	轴距2400-3200
16	引导方式		惯性导航+二维码 / 其他导航方式
17	定位精度	mm	±10
18	行走功能		前进、后退、转弯、自旋、平移
19	刹车方式		电磁制动
20	通讯方式		无线

载车板停车机器人



功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 采用麦克纳姆全向轮技术, 可实现平面内直行、后退、侧移、斜行、自转等任意方向的平面运动, 转向时可直接转向、无需调节车身, 可在狭小的空间自由穿梭;
- 行走系统采用八轮八驱结构, 使车身更低, 行走速度更快, 效率更高;
- 行走系统采用独立悬挂结构, 使机器人在运行过程中更加平稳, 噪音更低;
- 升降系统采用伺服电动推杆驱动, 结构更加紧凑与稳定, 并降低了噪音;
- 供电系统采用了车载锂电池, 电池在运行过程中更加稳定, 续航能力更强;
- 结合汇聚研发的自动导航系统、多车自动调度系统和手机APP, 可高效的实现无人全自动存取车。

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值
1	产品名称		载车板智能停车机器人
2	产品型号		WY30
3	汽车重量	kg	3000
4	车体长度	mm	3940
5	车体高度	mm	300
6	车体宽度	mm	1780
7	额定速度	m/s	1.5
8	电源		锂电
9	满载续航	h	3.5
10	充电方式		自动充电
11	车体自重	kg	1500
12	车板重量	kg	550
13	引导方式		惯性导航+色带/其他导航方式
14	定位精度	mm	±10
15	行走功能		前进、后退、转弯、自旋、平移
16	刹车方式		电磁制动
17	通讯方式		无线

双层升降式智能停车机器人



项目应用案例 APPLICATION CASES



功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- **空间利用率更高**
层高只需3.75米, 节省高度空间, 比一般升降横移停车库可提高20%~35%车位数。需要的停车位长度、宽度, 巷道宽度更加小, 空间利用率更高。
- **存取车效率更高**
一套升降式停车库系统, 可配置多台双层升降式智能停车机器人, 在存车过程和取车过程中可协同作业, 互不干扰, 互相避让, 成倍提高连续存取车效率。
- **对接精度更高**
机器人上装有智能相机, 激光测距仪等高精度传感器, 可与其它设备完成高精度完美对接, 保证设备运行的稳定可靠。
- **存取车更加安全**
机器人智能停车库整个存取车过程都是按调度智能柔性化运行, 比人为停车更加有保障, 更加安全, 更加智能。
- **综合性能更强**
一般停车机器人只能在平面内存取车, 升降式停车机器人可以在三维空间内存取车。功能更多, 综合性能更强。
- **用户体验更好**
用户无需进入停车库, 机器人可将车自动搬运到存车位上和自动将车从存车位取到存取车厅, 不仅安全可靠, 而且更加方便, 提升车主体验度。
- **动力足、速度快**
新一代升降式停车机器人采用四舵轮四驱方式, 启动快, 速度快, 额定运行速度可达到1.5m/s, 空载速度可达2m/s。

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

序号	项目	单位	设计值
1	产品名称		双层升降式智能停车机器人
2	产品型号		DJ40
3	AGV尺寸	mm	5400x3200x3750/4050/4350
4	车体自重	kg	5000
5	汽车尺寸	mm	5300x1900x1550/1850
6	额定载荷	kg	2500
7	行走速度	m/s	1.5
8	升降速度	mm/s	150
9	旋转速度	r/min	5
10	电源		锂电
11	电池续航	h	4
12	充电方式		自动充电
13	引导方式		激光导航+惯导
14	定位精度	mm	±10
15	行走功能		前进、后退、转弯、自旋、平移
16	刹车方式		电磁制动
17	通讯方式		无限



OMV全向剪叉登高作业设备



标配无线遥控器



了解详情, 请扫码

产品简介 PRODUCT DESCRIPTION

颠覆传统登高作业车。小回转半径，侧移，全方位无死角，任意漂移。智能手柄，遥控器多途径控制模式方便、人性化。轻松快速、精确到达所需的工作位置。舍弃传统登高车来回倒车定位的烦恼。

功能简述 FUNCTION DESCRIPTION

- 全向自行式液压升降平台；
- 麦克纳姆轮全方位任意移动；
- 手动遥控控制，可实现定位精度达到±0.5mm；
- 可个性化定制，不同的起升重量以及起升高度；
- 平台上搭载有线手柄操作，操控性更为灵活；
- 控制面板显示屏实时状态显示，并显示故障信息；
- 设备运行时有声光警示；
- 设有统故障诊断及电量显示功能。

项目应用案例 APPLICATION CASES



【中车青岛四方】全向移动登高作业车

技术参数 TECHNICAL PARAMETERS

	序号	项目	单位	设计值	
整机特征	1	产品型号		WJ020	WJ035
	2	额定载荷	kg	200	350
	3	自重 (含蓄电池)	kg	650	2800
	4	轮胎种类		麦克纳姆轮	
	5	轮胎数量	psc	4	
	6	操控方式		站驾/遥控	
	7	导航方式		无	
尺寸参数	8	最大提升高度	mm	3000	8000
	9	整车高度 (收车状态)	mm	930	2820
	10	整车长度	mm	1400	2590
	11	整车宽度	mm	800	1306
	12	轴距	mm	764	1793
	13	轮距	mm	665	1004
	14	最小离地间隙	mm	45	80
	15	整车对角尺寸	mm	1520	2900
性能参数	16	最大前进速度 (空载/满载)	km/h	3/1.8	1.8/1.1
	17	最大侧向速度 (空载/满载)	km/h	0.9/0.9	1.2/0.8
	18	最大提升速度 (空载/满载)	mm/s	60	18
	19	最大爬坡速度 (空载/满载)	%		5/3
	20	运行精度	mm		±0.5
其他	21	电池容量	V/Ah	48/50	48/220

COOPERATIVE PARTNER

我们服务的客户



○ 部分客户，排名不分前后