

# agv自动导引车报价

产品名称	agv自动导引车报价
公司名称	东莞市松迪智能机器人科技有限公司
价格	1.00/个
规格参数	
公司地址	东莞市松山湖高新技术产业开发区总部三路20号6楼603室
联系电话	0769-23073506 18922988584

## 产品详情

牵引小车厂家，自动小车公司，智能搬运车公司，自动导引车厂家，牵引小车价格，自动导引车厂家，自动导引车控制系统，自动导引车公司，东莞哪里有卖ag。牵引小车生产厂家！智能搬运车控制系统，自动导引车，智能搬运车控制系统，自动搬运车控制系统，深圳ag，哪里有卖ag，牵引小车控制系统，广东哪里有卖ag，牵引小车厂家，深圳自动ag，牵引小车报价。深圳哪里有卖ag，自动小车生产厂家，智能搬运车厂家。自动小车控制系统。广东ag，小车，自动导引车价格，

东莞市松迪智能机器人科技有限公司,固话：0769-23073506,qq：3325844194,地址：东莞市松山高新技术产业开发区松科苑18栋201室

东莞市松迪智能机器人科技有限公司([www.songdirobot.com](http://www.songdirobot.com))由世界机器人专家、国家“千人计划”学者胡建军博士所创办，主要从事工业智能机器人系列产品研发和市场推广，是一家集研发、市场、销售于一体的综合性高科技企业。

产品拥有包含机器人柔性制造技术、基于slam理论的全自主定位和导航技术在内的多项关键技术。

细节参数：外形尺寸：0.9m x 0.6m x 0.25m 续航(空载)：24h 续航：8h 自重：140kg

载重：250kg(拖动500kg) 轮径：8 in 电池类型：锂电池(40ah) 直流电源电压：48v 速度：1m/s

工作环境：一般工况 电机功率：4x400w 爬坡：最大爬坡大于10° 制动时间：< 1s 加减速时间：<

2s 产品特点 全向移动、零转弯半径 采用麦克纳姆轮先进技术，可实现原地360°全方向移动、移动，擅长完成狭窄空间内的运输任务，运动方式更加灵活。升降装置 托举货架

钻入货架底部托举货架，充分节省仓库、厂房空间，代替人工进行物料搬运作业。激光雷达导航 采用高精度激光雷达传感器，自动构建工厂全局地图，无需改造工厂实际环境，即可调度运载平台在全局范围内按照最优化路径移动，并实时根据动态或静态障碍物自主寻找局部路径。磁轨导航 根据工厂布局铺设最优化的磁条导航路径，支持上百台移动运载平台同时作业，充分节省人力成本;配备超声波雷达自主避障功能，在紧急危险情况下能够探测到障碍物急停避障 友好人机交互 多样化的人机交互体验，提供更多操作选择——工业手柄提供专业级别的人工操作体验;专为多线程同时作业定制开发的集中控制软件在任何pc机上都能良好运行;完美兼容安卓系统的操作软件，无需另外采购手持设备就能即刻开始享受流畅的操作体验。集中控制系统 通过中央pc服务器控制上百台机器人同时作业，方便人工管理监控所有机器人的运行状态，同时支持连接工厂物料调度控制系统，极大提高工厂的生产效率。自动充电系统 在工厂中配备多个自动充电站，机器人电量过低时将自动进入自动充电站进行充电，同时集中调度系统会自动投入处于空闲状态或者充电完成的机器人进入生产中。 agv工业机器人的发展趋势

敏捷制造策略的提出,为agv工业机器人的发展提供了新的机遇。敏捷制造的基本思想是企业能迅速将其组织和装备重组,快速响应市场变化,生产出满足用户需求的个性化产品。敏捷制造要求企业底层的生产设备具有柔性和可动态重组的能力。机器人是一种具有高度柔性的自动化生产设备。如果我们站在更高的层次,将机器人视为一种有“感知、思维和行动”的机器,那么,敏捷生产设备就应当是新一代机器人化的机器。这将为agv工业机器人的发展提出更高的要求。(1)朝着标准化方向发展 提高运动速度和运动精度,减轻重量和减少安装占用空间,必将导致agv工业机器人功能部件的标准化和模块组合化(它可以分为机械模块、信息检测模块、和控制模块等),以降低制造成本和提高可靠性。近年来,世界各国注意发展组合式机器人。它是采用标准化的组合件拼装而成的。目前,国外已经研制和生产了各种不同的标准组件。除了机器人用的各种伺服电机、传感器外,手臂、手腕和机身的结构也已经标准化了,如臂伸缩轴、臂升降轴、臂俯仰轴、臂摆动轴;手腕旋转轴、摆动轴、固定台身、机座、移动轴等。(2)研究新型机器人结构 随着agv工业机器人作业精度的提高和作业环境的复杂化,应开发新型微动机构保证动作精度;开发多关节、多自由度的手臂和手指,研制新型的行走机构等以适应复杂的作业的需要。(3)朝着智能化方向发展 在多品种,小批量生产的柔性制造自动化技术中,特别是机器人自动装配技术中,要求agv工业机器人对外部环境和对象物体有自适应能力,即具有一定的“智能”,机器人的智能化是指机器人具有感觉、知觉等,即有很强的检测功能和判断功能。为此,必须开发类似人类感觉器官的传感器(如触觉传感器、视觉传感器、测距传感器等),发展多传感器的信息融合技术。通过各种传感器得到关于工作对象和外部环境的信息,以及信息库中存储的数据、经验、规划的资料,以完成模式识别,用“专家系统”等智能系统进行问题求解,动作规划。(4)研究机器人协作控制 先进制造技术的发展对协作机器人学的研究与发展起着积极的促进作用。随着先进制造技术的发展,agv工业机器人已从当初的柔性上、下料装置正在成为高度柔性、高效率 and 可重组的装配、制造和加工系统中的生产设备。在这样的生产线上,机器人是作为一个群体工作的,不论每个机器人在生产线上起什么作用,它总是作为系统中的一员而存在。因此,要从组成敏捷制造生产系统的观点出发,来研究agv工业机器人的进一步发展。而面向先进制造环境的机器人柔性装配系统和机器人加工系统中,不仅有多机器人的集成,还有机器人与生产线、周边设备、生产管理系统以及人的集成。因此,以系统的观点来发展新的机器人控制系统,有大量的理论与实践的工作要做。

【原创内容】径。磁轨导航根据工厂布局铺设最优化的磁条导航路径,支持上百台移动运载平台同时作业,充分节省人力成本;配备超声波雷达自主避障功能,在紧急危险情况下能够探测到障碍物急境:1、狭窄空间,一般agv无法适应的环境。2、适用于工厂特殊区域,路径规划复杂场合。3、适用于停靠区域和可规划路径区域受限制,一般agv路线设计困难的场合。选择agv小常情况,无法按照系统流程运行,可通过手动控制,操作手柄,二、安全避障系统a、agv运行时,为防止碰撞工人或者其他障碍物,通过agv避障传感器进行障碍物判断。b、故障系统会自动投入处于空闲状态或者充电完成的机器人进入生产中。选择agv小车的理由一、agv故障管理机制a、当agv运行过程中发生故障,agv车体本身发出声光报警信号,提示报警系统:agv发生故障时,触发本体的声光报警系统,并通过车载屏幕显示故障类型。c、全向移动车体:包括红外避障传感器,接触式保险杠,报警和提示,急停开关等。其他辅助器件。三、电池管理机制a、采用锂电池供电,可满负载运行约12小时,建议采用定时快速更换电池方式(操作时间<2min),或者每天下班充电,可保证agv的不间断运行。b、当车的理由一、agv故障管理机制a、当agv运行过程中发生故障,agv车体本身发出声光报警信号,提示agv为维护人员进行处理;b、agv本体自带屏幕显示故障类型,以便维护人员境:1、狭窄空间,一般agv无法适应的环境。2、适用于工厂特殊区域,路径规划复杂场合。3、适用于停靠区域和可规划路径区域受限制,一般agv路线设计困难的场合。选择agv小