

无人装卸解决方案



- ◎ 尾厢无人装卸
- ◎ 飞翼门无人装卸
- ◎ 平板无人装卸



领先的场内智能物流解决方案提供商

20+

行业应用

30+

产品出货国家及地区

400+

专利软著

400+

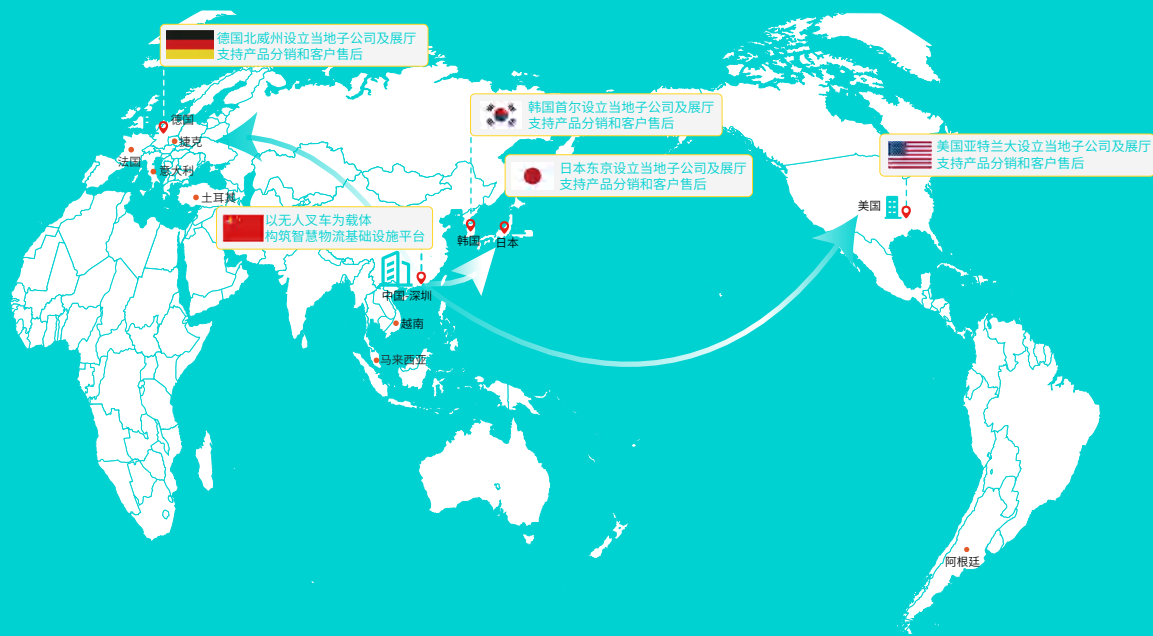
项目案例

劬微机器人 (Multiway Robotics)，全球领先的场内智能物流解决方案提供商，以“开创全新高效的用工模式”为使命，促进社会生产力持续升级。

劬微机器人全球总部及实验室位于中国深圳，生产基地位于合肥，其中国区域的深圳、杭州、厦门子公司，海外区域的美国亚特兰大、德国北威州、日本东京、韩国首尔等地的业务子公司均有当地团队进行运营，业务销售、运营和服务覆盖全球超过 30 个国家及地区。

劬微机器人专注于先进的机器人与人工智能技术，为客户提供产品级的智能制造及智慧物流解决方案；从底层核心传感器，到核心算法，再到自主研发的无人化车型及上层系统，整套端到端解决方案，形成一体化全栈式创新交付平台。硬件产品包括：全品类的无人叉车及四向穿梭车；软件系统包括：劬微云、WMS、RCS、WCS、现场管理系统及多种视觉解决方案。

劬微机器人已在工厂、仓储、物流等领域交付了大量标杆项目，成为全球众多行业领先客户信赖的持续合作伙伴。



为什么选择无人装卸解决方案？

智能化无人化 高效精准自动装车

1 管理复杂

传统人工装卸, 招工难、用工贵, 管理过程复杂

2 效率低

人工装卸, 指挥调度凭经验, 难以实时响应搬运任务、准确确认搬运位置, 易出错



3 安全隐患

传统人工装卸过程无法实时监控, 缺乏规范化管理, 且存在一定的安全隐患

4 劳动力成本高

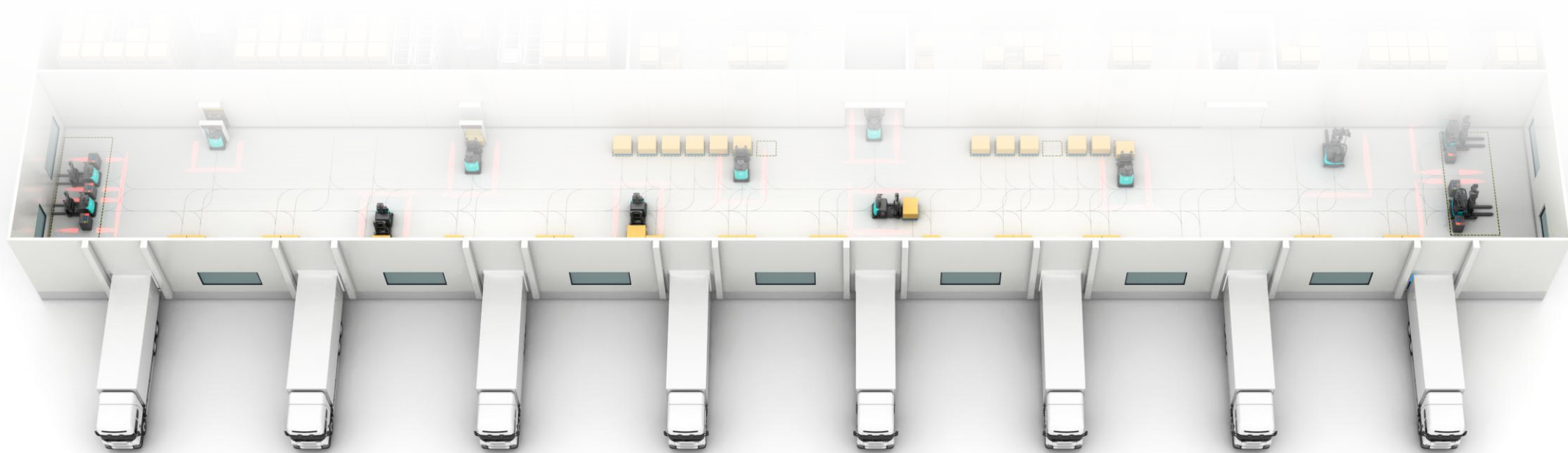
货物库存出入库盘点等靠人工或手工、耗时费力, 易出错, 加大工人的劳动强度

5 货物数据信息混乱

人工装卸, 作业效率数据无法准确计算, 无法为管理提供有效决策依据

什么是无人装卸解决方案？

励微机器人无人装卸解决方案,以无人叉车为硬件载体,结合车载视觉或环境视觉,定位车辆及货物库位,车载系统完成初次定位,用视觉进行货车尺寸测量、库位规划,无需借助限位槽、限位杆限制卡车停靠偏差,即可实现货物自动装卸。



100%安全



效率提升30%



节约50%以上人工成本

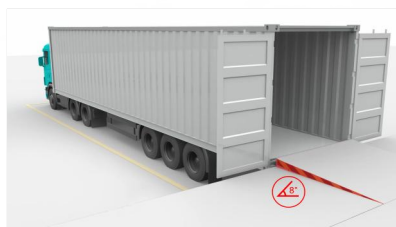


零间隙,提升10%卡车存储量



尾厢无人装卸解决方案

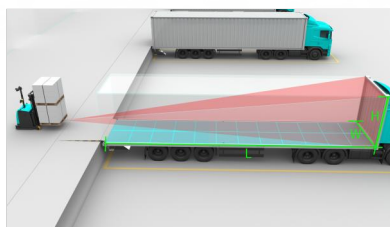
以无人叉车为移动载体,采用突破性创新3D激光SLAM定位技术及柔性化赋能视觉技术,对厢式货车进行自动化装卸,兼容田字、川字、九脚等各类型托盘货物装卸,以及车厢内货物叠垛或码放作业。



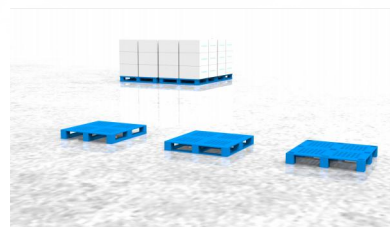
登车桥最大角度可以支持8°



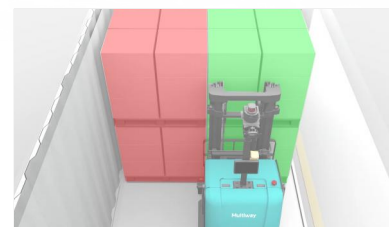
解决尾箱最后一托货物取放



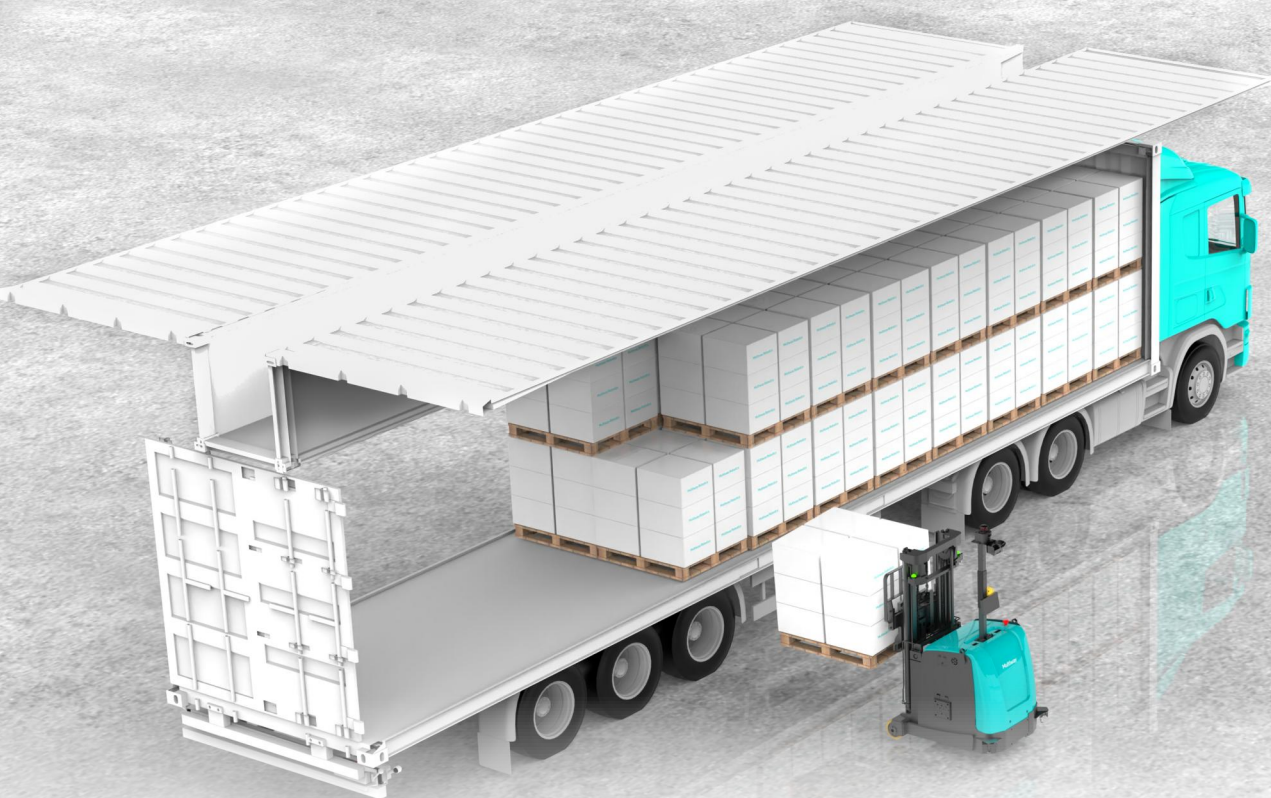
自动识别车厢尺寸,规划库位



无损兼容田字、川字、九脚托盘

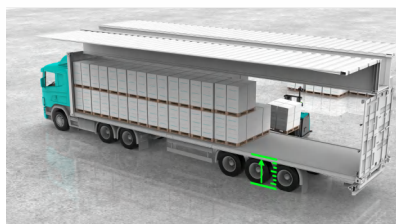


相临货物0间隙



飞翼门无人装卸解决方案

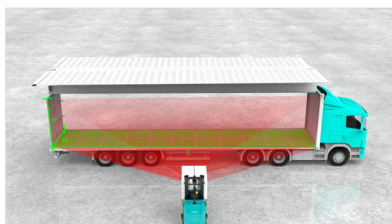
以无人叉车为移动载体, 根据飞翼门货车车厢开放的结构特点, 采用对飞翼门货车进行自动化装卸。



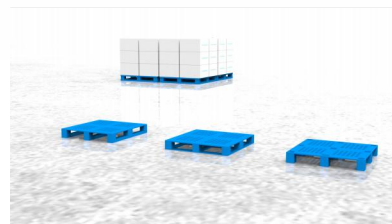
支持不同高度飞翼门货车



支持混装和混卸



环境视觉识别车厢尺寸,
规划装车库位



无损兼容田字、川字、九脚托盘



相临货物0间隙



平板无人装卸解决方案

以无人叉车为移动载体, 针对平板车和高栏车等顶部开放式车辆, 对平板货车进行自动化装卸。



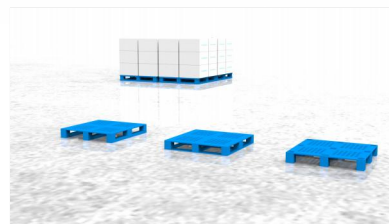
支持不同高度平板货车



支持混装和混卸



环境视觉识别车厢尺寸,
规划装车库位



无损兼容田字、川字、九脚托盘



相邻货物0间隙

减轻负担

使用无人装载解决方案, 每天搬运相同数量的托盘, 减少人员和叉车...



之前

工厂

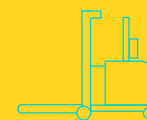
2个驾驶员



之后

工厂

0 驾驶员



40分钟内可装满一辆卡车

ESG



作业智能



绿色安全



绿色环保



资源节约



极致简单



降本增效

领先的场内智能物流解决方案提供商



国内办公点: 深圳 | 合肥 | 杭州 | 苏州 | 南京 | 青岛
济南 | 沈阳 | 长沙 | 佛山 | 厦门 | 成都

海外办公点: 亚特兰大 | 东京 | 首尔 | 北威州



电话: 400 - 8765 - 081

官网: www.mw-robot.com

邮箱: marketing@mw-robot.com

订阅劬微机器人最新消息

劬微机器人 |

搜索

