



# 利用现有布局和设备实现 厂内运输自动化的提案

使用 AiTran 和各种手臂的全自动工厂系统

## 装载型、牵引型、叉型 3 种同时阵容



**AiTran Lift**  
(装载类型)



**AiTran Trailer**  
(拖曳式)



**AiTran Fork**  
(叉型)

## ③ AiTran Trailer区 (牵引式)

激光驾驶

整体优化

3种运输形式  
车道追踪运行  
激光驾驶

车道追踪

## ② AiTran Fork区 (叉型)

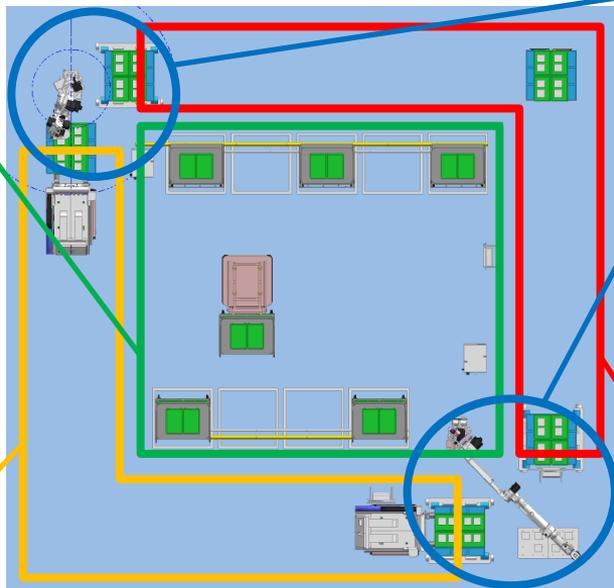
## ④ 机器人协作作业区

系统化

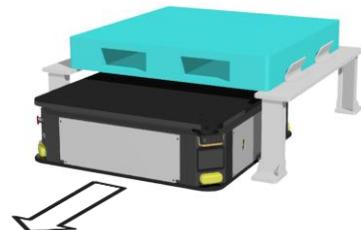
工业机器人  
联锁自动运输车辆

车道追踪运行

## ① AiTran Lift区 (装载型)



- 全向轮移动可让您在不改变姿势的情况下改变方向
- 紧凑的机身允许进出狭窄的安装座
- 可以穿过斜坡、格栅和凹槽



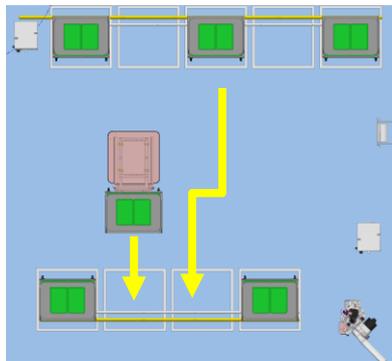
安装面积  
**减少 45%**  
(与之前的型号相比)

速度提高  
**1.5倍**  
(与传统相比)



**稳定行驶最短距离，高效运输**  
**易于安装，无需改变现有通道或布局**

- 牵引机构夹持并运输小车
- 通过跟踪标记，无偏差地接近输送物体
- 由于使用全向轮进行圆周运动和横向运动，即使在狭小的空间内也能进行牵引输送



**常用于工厂如手推车**  
**我们提出物流物资的自动化运输**

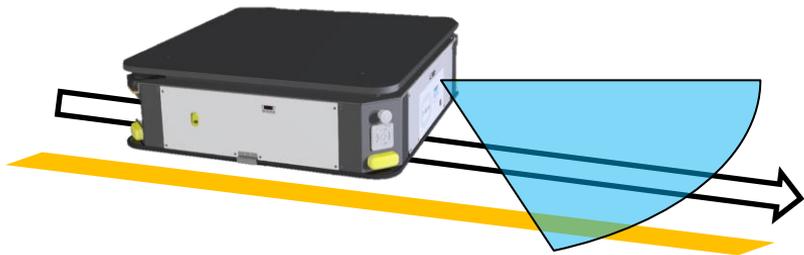
- 可以铲起落地式托盘  
各个方向的运动允许自由姿势  
允许叉车无法完成的横向移动
- 当爪子缩回时，总长度约为1400mm※  
比叉车更紧凑  
※装载行李时



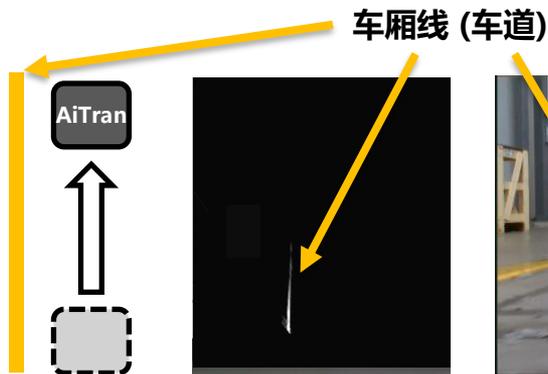
**联合铲起放置在地板上的物体  
我们提出托盘运输的全面自动化**

- 我想在没有目标的广阔空间中行驶
- 周围有很多包袱，并且隐藏着潜在的目标

**AiTran现在可以沿着工厂绘制的车道行驶!**



车载摄像头检测车道标记并进行驾驶

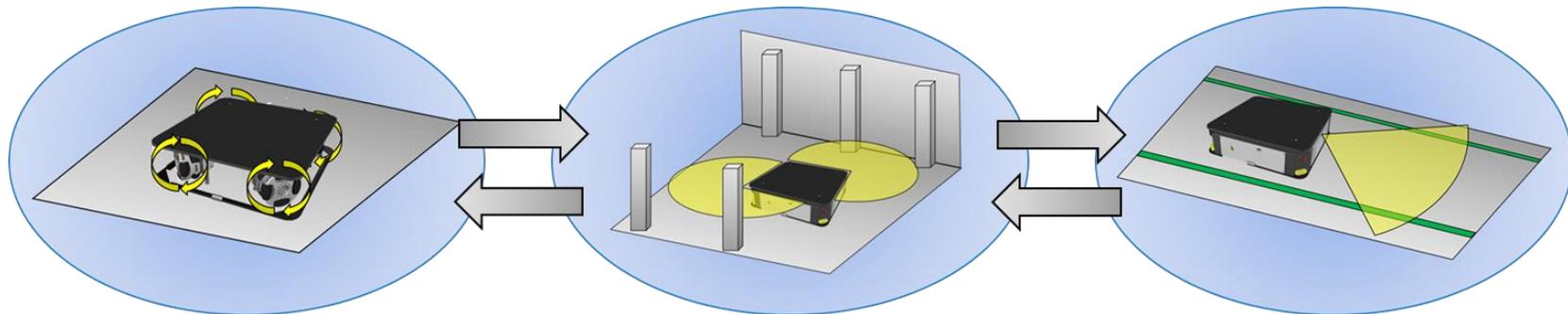


车道识别状态

实际相机图像

## AiTran通过在三种驾驶功能之间切换来运行

可根据客户工厂环境和操作方法，在编码器驱动、激光驱动、车道追踪驱动之间进行切换



**编码器行程**

以轮速运行

**激光跑步**

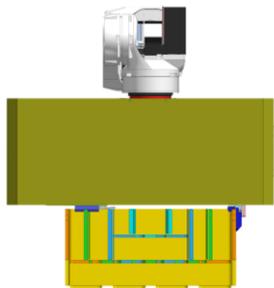
一边开车一边用激光观察周围环境

**车道追踪运行**

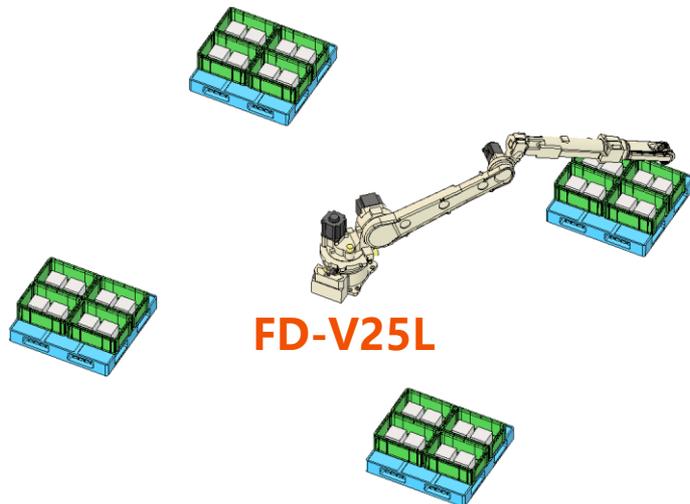
沿着地块线行驶

## 有助于提高整个工厂的物料搬运效率

- 无需更换工具即可挑选不同尺寸的容器
- 内置视觉传感器自动纠正容器错位
- 能够处理大范围的工作并焊接长工件



也可以根据您的需求进行设计



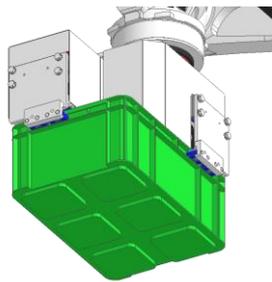
FD-V25L

## 无线电力传输



## 抗微生物药物耐药性

## 工业机器人



## 机器人手

## 视觉传感器



无论流程或流程之间，我们都提供一站式工厂自动化解决方案

**自动运输车AiTran可用于实现工厂内运输的自动化。**

**DAIHEN**