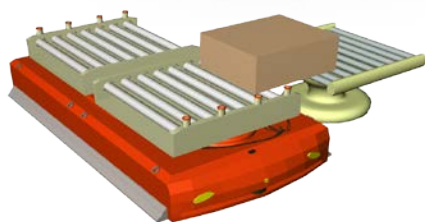


广州飞锐机器人科技有限公司

飞锐机器人 产 品 目 录



网址: www.feiruirobots.com

电话: 020-82350299

地址: 广州科学城科丰路 31 号华南新材料创新园 G7-103

关于我们

广州飞锐机器人科技有限公司成立于 2013 年，是中国首批智能型机器人和智慧型机器人的创新研发企业。飞锐机器人致力于无人驾驶智能叉车、智能 CNC 上下料机器人（AIV）、大型集装箱货柜智能装载机器人、智能运输机器人（iAGV）、焊接智能机器人、分拣智能机器人领域的研发、生产、销售，凭借激光雷达导航、模式识别、人工智能、自我感知、自我学习、机器视觉等各项先进技术，结合工业信息化与智能化相融合，推出了系列化快捷、高效、智慧的专用智能机器人。

飞锐机器人充分发挥在 IT、轮胎、电子、化工、制药、港口等制造物流领域中所积累的丰富经验，为客户提供从成品到物料的自动上下料、自动上下货架、集装箱货柜转运、中途转运物流提供自动化、信息化、智能化等三化融合一体化解决方案；飞锐机器人业务遍及珠三角、胶东半岛、东北三省工业基地；飞锐机器人智能敏捷、善于学习、快速适应，获得了金发科技、修正药业、赛轮轮胎、青岛软控等大客户的一致好评。

为了满足客户在无人化仓储物流、无人化生产车间、无人化分拣配送中心、无人化集装箱货运港口的定制化需求，飞锐机器人为客户提供一体化的专业系统集成解决方案，从前端的各种型号机器人至后台的智能调度控制指挥平台，机器人之间协同一致、井然有序，每道工序、每条执行指令、每项现场信息采集均分毫不差。

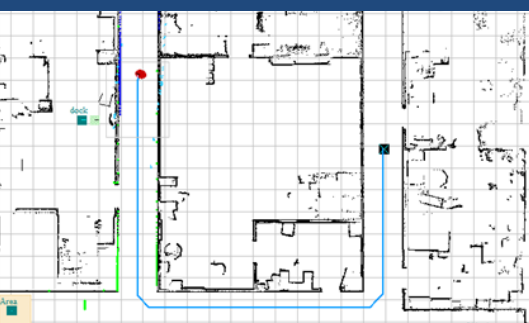
飞锐机器人愿竭诚为中国国内更多的企业客户实现先进制造、智能制造、中国创造之梦想贡献出自己的创新动力与拳拳之心！

路上我们与你同行！

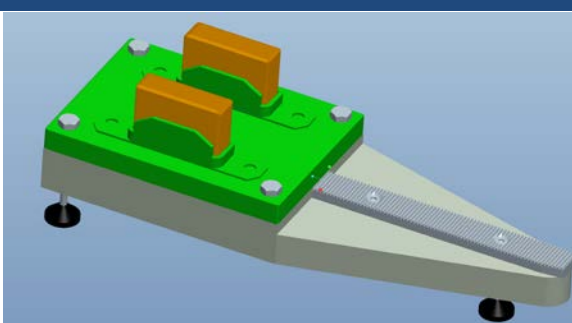


无 轨 自 动 导 航

智能敏捷移动机器人（AIV）无需敷设任何轨道线，只需通过专业软件界面遥控指挥 AIV 智能机器人遍历相关的工作空间通道，即可生成一幅精度等级达毫米级的机器人识读格式数字化 2D 地图，AIV 智能机器人通过实际激光雷达扫描轮廓与数字化 2D 地图间的快速模式比对，进行精准的空间定位与动态路径规划与导航。当到达目的地的实际路况当中出现动态障碍物和人车通行时，在数字化 2D 地图都能得到一一回现，便于 AIV 智能机器人重新规划路径或暂停等待。借助于不断发展的模式识别与智能化学习创新技术，使得 AIV 智能机器人能够快速学习并自适应于不同的工业化生产环境中，未来的 AIV 智能机器人将不断健全扩展其智能，使其逐步拥有到可与岗位技术工人相媲美的智慧能量！



激光导航



自动充电桩



激光扫描

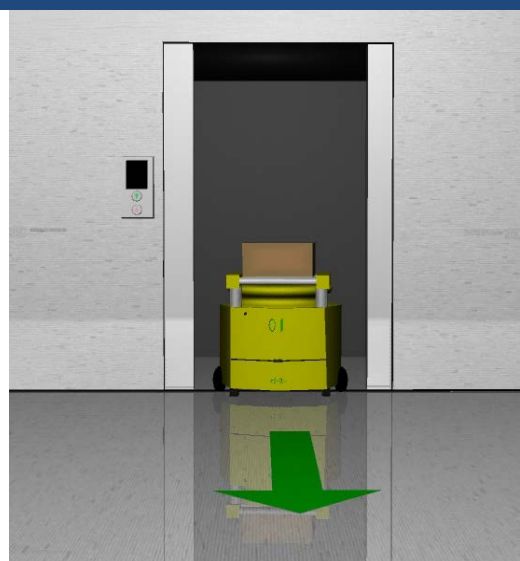
智能敏捷移动机器人(AIV)的特色功能之一：自由上下出入电梯



等待电梯

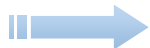


进入电梯



驶出电梯

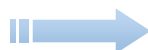
发送指令给电梯



驶入电梯



电梯执行指令



到达楼层 驶出电梯



智能敏捷移动机器人(AIV)的特色功能之二：的士模式的任务调度



机器人中央控制调度管理系统

车间空间场地巨大且产线岗位众多，在单台智能敏捷移动机器人（AIV）无法满足作业条件下，就需要多台智能 AIV 的协同作业，这就会涉及到多机器人的任务调度和中控指挥。

机器人中央控制调度系统平台设计为多队列排队模型，随时接收产线端操控岗位所发出的智能 AIV 需求调度工作任务，并加入到任务队列时，同时根据当前所有运行智能 AIV 的任务队列情况，将这一工作任务根据其任务的紧急性、物理位置和优先级安排到最合适的智能 AIV 工作队列中。

多智能 AIV 协同作业模式下，按照中国的交通规则前进方向靠右行驶的原则，相向而行时就不会发生错车现象，当出现十字路口交错会车的情形，也会根据中央控制调度系统平台的统一指挥调度，进行主动避让与前行。智能 AIV 一旦自我检测到电量不足，就会向中控调度系统平台申请充电桩，中控调度系统平台确认后，会分配一个空闲的充电桩 ID 通知该智能 AIV 充电，智能 AIV 通过数字化 2D 地图寻址到该充电桩并自动上桩充电。这时该智能 AIV 的任务队列则由当前空闲且电量充足的智能 AIV 机器人替代并继续执行该队列。

FR-A-300KGV1



- 小巧的身躯，正八边形造型，车顶滚筒。灵活穿梭，属经济型搬运机器人
- 车顶滚筒设置卡槽，用于固定货物
- 双主驱行进方式操控其自由前进、后退、转弯、原地 360 度旋转
- 智能主动避障、完美切线入弯可大大提升工作效率
- 与上下料固定滚筒对接，保障无人化车间的物流通路

规格参数：

自重：60kg

负载：300kg

尺寸：可定制

电池：24V 磷酸铁锂电池/60Ah

运行时间：6h

充电时间：3h

充电方式：自动充电

最大速度：1800mm/s

驱动方式：两轮差速驱动

最小转弯半径：0

行走方式：向前、向后、弯道前进、原地旋转

控制方式：自动定位导航、无线遥感控制、跟随模式、远程键盘控制

定位方式：激光雷达精准定位

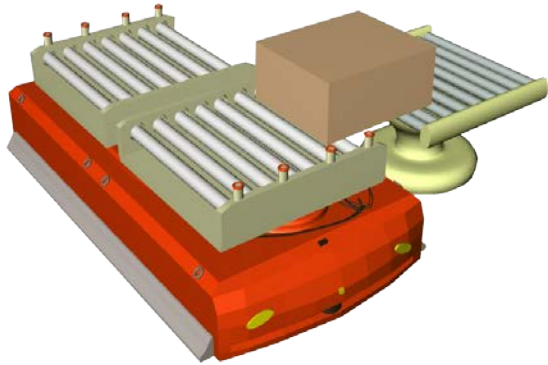
导航方式：无轨道自动导航

通讯方式：WiFi 无线网络

安全措施：红外传感器，碰撞传感器，急停按钮

使用环境：室内温度 0~45℃,相对湿度 40%~80%

FR-A-550KGV2



- 背式双滚筒搬运方式
- 激光雷达精准导航，可自动识别前方障碍
- 具备电量智有感知系统，可自动充电
- 双主驱行进方式操控其自由前进、后退、转弯、360 度原地旋转
- 可以与现有的任意一款电动物流仓储自动化设备结合，为无人化仓库提供物质保障

规格参数：

自重：100kg

负载：550kg

尺寸：可定制

电池：24V 磷酸铁锂电池/210Ah

运行时间：8h

充电时间：3h

充电方式：自动充电

最大速度：1800mm/s

驱动方式：两轮差速驱动

最小转弯半径：0

行走方式：向前、向后、弯道前进、原地旋转

控制方式：自动定位导航、无线遥感控制、跟随模式、远程键盘控制

定位方式：激光雷达精确定位

导航方式：无轨道自动导航

通讯方式：WiFi 无线网络

安全措施：红外传感器，碰撞传感器，急停按钮

使用环境：室内温度 0~45℃,相对湿度 40%~80%

FR-A-500KGV3



- 笛卡尔 FR-A-500KGV3 机器人身材虽矮小，但其灵活
- 智能 AIV 进入货架底部后，举升托卡，锁定货架，背起货架穿梭于工厂车间
- 双主驱行进方式让其可前进、后退、转弯，乃至原地旋转
- 搬货方式主要以背货架为主，背起货架仍可原地旋转

规格参数：

自重：60kg

负载：500kg

尺寸：可定制

电池：24V 磷酸铁锂电池/60Ah

运行时间：6h

充电时间：3h

充电方式：自动充电

最大速度：1800mm/s

驱动方式：两轮差速驱动

最小转弯半径：0

行走方式：向前、向后、弯道前进、原地旋转

控制方式：自动定位导航、无线遥感控制、跟随模式、远程键盘控制

定位方式：激光雷达精准定位

导航方式：无轨道自动导航

通讯方式：WiFi 无线网络

安全措施：红外传感器，碰撞传感器，急停按钮

使用环境：室内温度 0~45℃,相对湿度 40%~80%

FR-B-3.0TV1



- 绰号大黄蜂，采用双驱方式作业，总体车身设计结构紧凑，具有最低的整车高度对应高的提升高度
- FR-B-3.0TV1 采用双驱，大大提高其爬坡承载能力，高强度抗扭能力强的门架保证了车辆的高负载能力，作业效率高，主要适用于重装工业
- 大功率的泵站电机缩短了提升事件，提高了工作效率，重载下降时会自动减速从而平稳放置托盘

规 格 参 数：

自重：1500kg

负载：3000kg

最大提升高度：2846mm

作业时门架最大高度：3280mm

门架缩回时高度：1950mm

门架缩回时货叉高度：86mm

尺寸：L1908mm*W810mm*H1950mm

电池：24V 磷酸铁锂电池/210Ah

货叉尺寸：60mm（厚）/180mm（宽）/1150mm（长）

货叉间距：570mm/685mm

运行时间：6h

充电时间：3h

充电方式：自动充电

最大速度：1800mm/s

驱动方式：两轮差速驱动

最小转弯半径：0

行走方式：向前、向后、弯道前进、原地旋转

控制方式：自动定位导航、无线遥感控制、跟随模式、远程键盘控制

定位方式：激光雷达精确定位

导航方式：无轨道自动导航

通讯方式：WiFi 无线网络

安全措施：红外传感器，碰撞传感器，急停按钮

使用环境：室内温度 0~45℃,相对湿度 40%~80%

FR-B-2.0TV2



- FR-B-2.0TV2 外形设计简约，使用范围广泛，是当前应用最多的一款智能机器人叉车
- 此款叉车的货叉配有侧移器和机器视觉系统，可以左右位移至对准卡板插孔位置，大大缩短操作校准时间
- 侧向稳定支撑系统，可使产品在不平地面稳定工作，急转弯时提供稳定支撑防侧翻。在起升行程保护上具有电器和机械两种限位方式，从而使本车在作业中更加安全可靠

规格参数：

自重：1200kg

负载：2000kg

最大提升高度：2500mm

作业时门架最大高度：2958mm

门架缩回时高度：1850mm

门架缩回时货叉高度：86mm

尺寸：L1908mm*W810mm*H1850mm

电池：24V 磷酸铁锂电池/210Ah

货叉尺寸：60mm（厚）/180mm（宽）/1150mm（长）

货叉间距：570mm/685mm

运行时间：6h

充电时间：3h

充电方式：自动充电

最大速度：1800mm/s

驱动方式：两轮差速驱动

最小转弯半径：0

行走方式：向前、向后、弯道前进、原地旋转

控制方式：自动定位导航、无线遥感控制、跟随模式、远程键盘控制

定位方式：激光雷达精准定位

导航方式：无轨道自动导航

通讯方式：WiFi 无线网络

安全措施：红外传感器，碰撞传感器，急停按钮

使用环境：室内温度 0~45℃,相对湿度 40%~80%

客户使用案例

青岛软控股份有限公司

项目名称	使用 AIV 型号
物料搬运系统	笛卡尔型

修正药业集团股份有限公司

项目名称	使用 AIV 型号
物料集配系统	笛卡尔型
成品入库运输系统	特斯拉型

金发科技股份有限公司

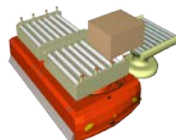
项目名称	使用 AIV 型号
无人搬运（物料）系统	笛卡尔型
物料出入库无人运输系统	特斯拉型

青岛赛轮轮胎有限公司

项目名称	使用 AIV 型号
轮胎硫化自动配送工程	笛卡尔型

无与伦比的服务与支持

零故障，零出错，安全隐患零容忍。



客户对我们产品服务的真诚肯定就是最高级的业绩奖励。

网址: www.feiruirobots.com

电话: 020-82350299

传真: 020-82350505

地址: 广州科学城科丰路 31 号华南新材料创新园 G7-103