

阿备默机器人
Abeimo Robot Technology

雅飞科技
AGV相关产品专业制造商



天津阿备默机器人科技有限公司
天津雅飞科技有限公司

地址：天津西青经济技术开发区赛达国际工业城B3-1

电话：13920276065 022-24516717

传真：022-24516717-808

网址：www.yafree.com.cn www.abeimo.com

abeimo
阿备默机器人

yafree
雅飞科技



AGV控制器、驱动机构
导航传感器、导航磁条
站点系统、上位机系统
安全防护系统、动力系统
牵引杆机构、升降平台

AGV TECHNOLOGY

阿备默移动机器人

AUTOMATIC GUIDED VEHICLE



AGV组件 / AGV系统 / 智能物流管理系统 / 智慧工厂解决方案

公司简介 Company profile

天津阿备默机器人科技有限公司位于国家级开发区天津西青经济技术开发区。 是拥有移动机器人(AGV)核心技术完全自主产权的高新技术企业。公司拥有中国发明、实用新型、外观专利及软件著作权近30项。同时拥有abeimo、able moving及yafree商标。

阿备默机器人核心研发团队自2008年以来，一直从事移动机器人（AGV）核心技术及周边配件研制，并与众多高校合作，具有丰富的专业技术研发和实际经验积累。阿备默机器人一直致力于移动机器人（AGV）从项目化到产品化的转变，努力将移动机器人（AGV）模块化、标准化，让每一位客户能轻松搭建和使用AGV。

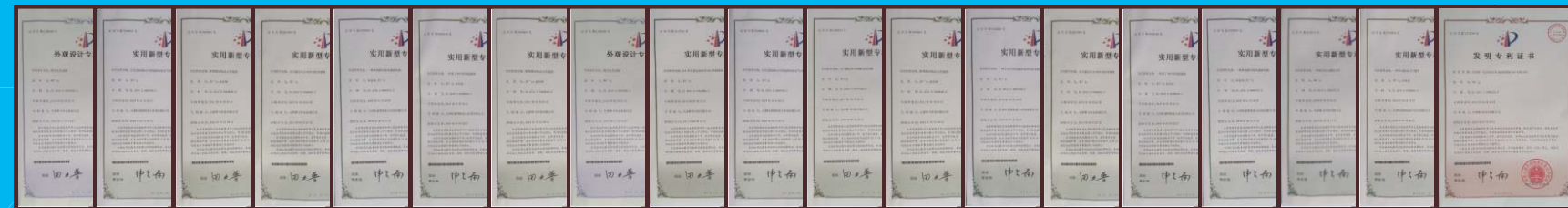
阿备默机器人以天津作为研发及制造基地，主要提供AGV解决方案、AGV驱动模块、AGV磁导航传感器、AGV导航磁条及其他相关配套产品。为客户智能物流、智慧工厂提供服务。



发展历程 Development course

GLORIES WITNESS STRENGTH
AND STRENGTH WITNESSES MAGNIFICENCE

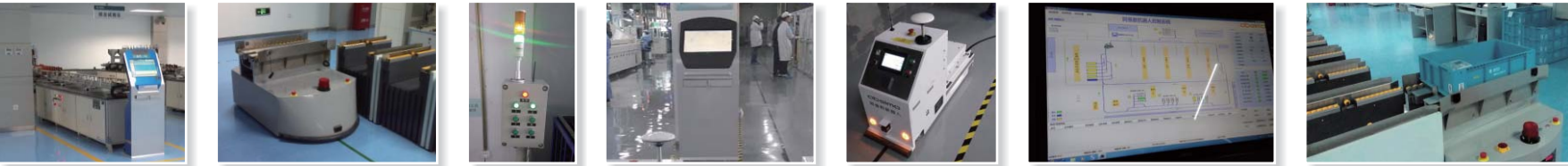
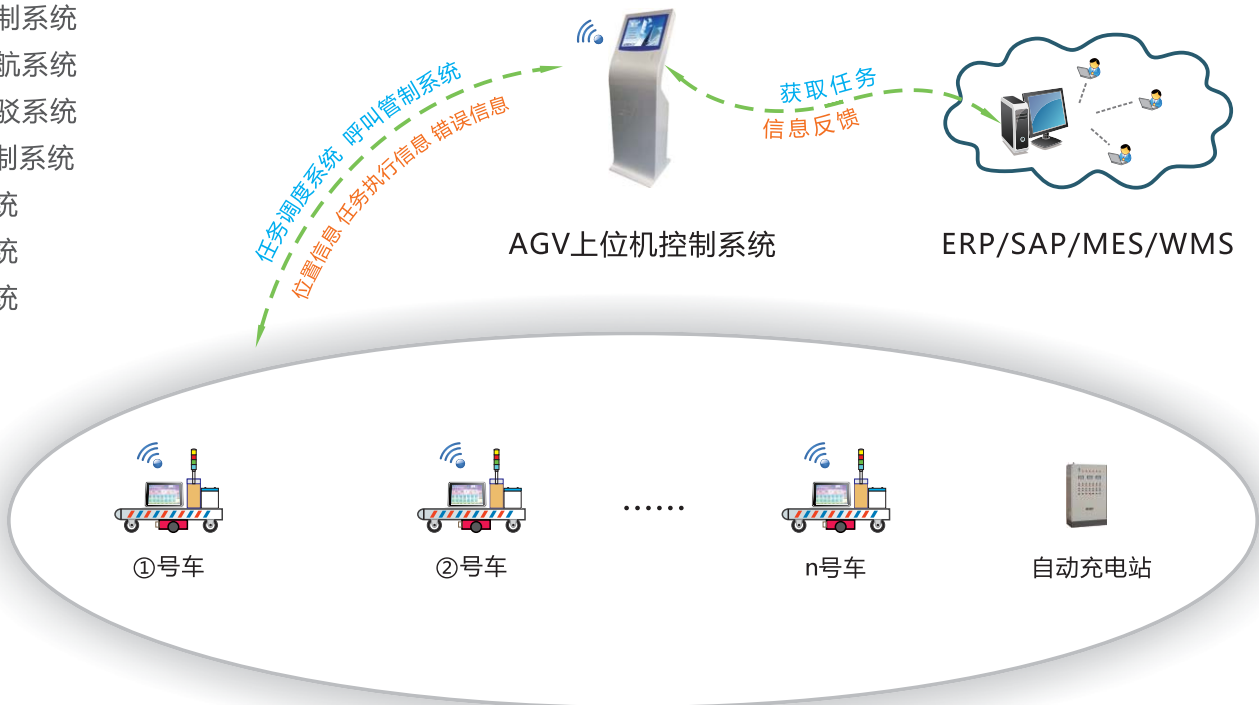
荣誉见证实力，实力见证辉煌



AGV系统架构

System architecture

- AGV运动控制系统
- AGV地面导航系统
- AGV物料接驳系统
- 上位机及控制系统
- 交通管制系统
- 自动充电系统
- 无线通信系统



为什么选用yafree AGVM 无人搬运车组件

设计理念：AGV集成商快速施工，快速撤离现场；

设计指导思想：终端使用者操作灵活简便，智能修改，密码保护；

核心配件自主设计，享有多项国家发明、实用新型及外观专利；

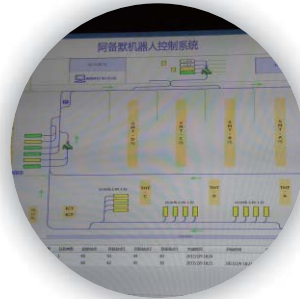
多年技术沉淀，深入挖掘客户需求，产品性能千锤百炼。



简单几步，客户就能制作自己的AGV小车

标准化接口、模块化设计

从控制单元到驱动机构，我们全部采用标准化接口设计，方便用户自由搭建，快速安装和维护，最大限度缩短客户的升级和维护成本。



软件系统

PID运动控制算法，运行平稳，加减速过渡平滑。人性化地图站点系统，可通过触屏设置不同场合的运行地图。独特的交通管制方案，多台AGV运行更顺畅。丰富的站点功能可供选择，可连接无线通讯系统。开放协议，供上位机交通管制和任务调度。



硬件系统

核心控制单元PCB采用全隔离设计，严格执行EMC标准，采用防静电、抗干扰、抗冲击、低功耗稳压电路技术，合理的选用低功耗辅助部件，全面降低功耗。配件选型全面采用工业级产品，确保在各种工作环境中均能稳定运行。从元件采购到生产加工，严格QC确保可靠性和一致性。

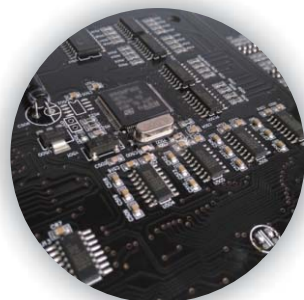
轻量化车身自重，精密驱动总成，降低整车功耗；严格筛选AGV专用电机和电池，为产品提供高效持久的强劲动力
载重50kg-5000kg方案供客户选择，最高速度可匹配60米/分钟
单向、双向、360°旋转、直角转向、弧线拐弯可选



驱动单元

强劲性能，高效稳定

搭载进口汽车级ARM芯片，深度优化的控制系统，速度更快，性能更稳定。强劲内核实力，无论是单机系统还是多系统互联互通，都能从容应对。自有核心技术，性价比更高。



工业设计

我们与高校展开合作，设计中心主导产品工业设计项目。
我们致力于每一个细节独一无二的未来设计。秉承艺术成就科技之美的产品理念，持续创新，精益求精。



产品服务

丰富的AGV全系列配件产品
自主产权，正品保障
7×24小时技术支持，技术中心快速解决问题

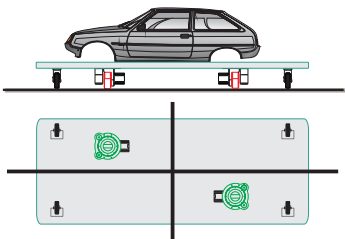
运动控制特点

- 运行平稳，加速减速平滑。
- PID算法，性能稳定，性价比高。
- 具有手动运动功能，主要用于无磁条运行。
- 支持单向、双向、旋转平移等运动控制。
- 支持连接近距离防撞传感器。
- 可连接急停开关。
- 具有电量检测功能。
- 具有无磁条循迹功能。
- 具有脱轨报警。
- 具有低压及欠压报警。
- 支持电机抱闸刹车。
- 支持电机电磁刹车。
- 输入控制信号监控反馈。
- 具有驱动角度检测，过角度报错。
- 具有报错信息代码输出功能，并且一键复位。
- 在行走过程中可连接声光报警音乐，警告行人。
- 可连接三色指示灯及蜂鸣器，表明不同的工作状态。
- 具有电机过流过压，欠压缺相等电机驱动错误报警。

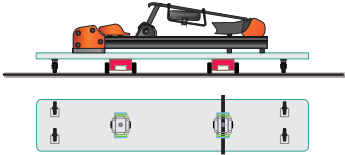


站点控制特点

- 可通过触屏设置不同场合的运行地图，以满足不同客户需求。
- 可在停止位，自由设定减速站点。
- 独特交通管制方案，多台AGV运行更顺畅。
- 配备RFID专用读卡器，可以通过RFID来指定位置。
- 可设置不同站点功能。
- AGV小车站点自动停止及定时启动。
- 本站速度设置。
- 支持直接外接挂货伸缩牵引杆。
- 站点设置中至少两个功能输出端口，以外接滚筒、链条、升降平台等。
- 小车运行时，可至少设置一个功能输出端口，以开启自动门等。
- 可连接串口无线通讯系统，输出自定义协议，供上位机交通管制和任务调度。协议内容包含位置信息、AGV状态信息、速度信息、任务信息等。
- 可连接各种红外及激光障碍传感器。
- 可在站点位置关闭及开启障碍传感器。
- 可在站点位置设置障碍传感器检测区域。
- 可外部设置临时停止。
- 可外部设置重启功能。
- 支持到站信号输出。
- 支持二次精确定位。
- 支持自动充电。
- 支持临时位置输入。
- 支持单机模式及联网模式。



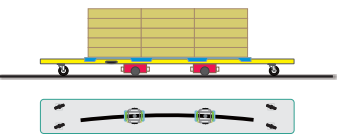
舵机全向型



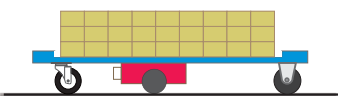
双向平移旋转型



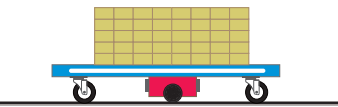
四舵全向		舵轮机构	最大运载8t
双舵全向		舵轮机构	最大运载2t
双驱双向	4WD	差速控制	最大运载1.5t
单驱单向	2WD	差速控制	最大运载1t
单驱双向	2WD	差速控制	最大运载100kg
载重5t以上需定制			



双驱双向型



单驱单向型



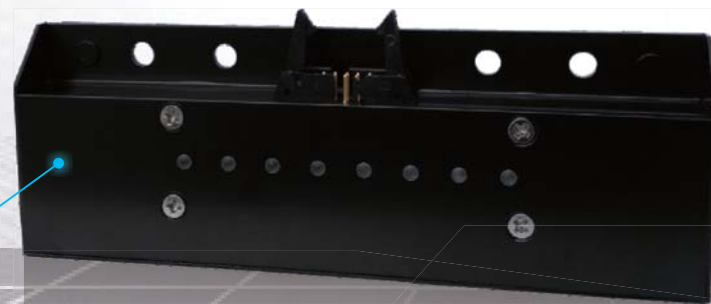
单驱双向型（原地转向）



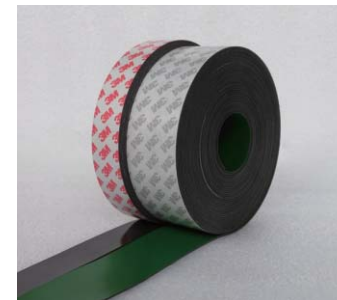
磁导航传感器

yafree自主研发的8位/16位数字信号输出的磁导航传感器与磁条组合使用，导引可靠、导引纠偏瞬时反应灵敏度高，毫秒级以下响应速度，如因异常引起脱离轨道会自动报警，抗震动、抗干扰能力强。经久耐用、质量可靠，方便安装与维修。

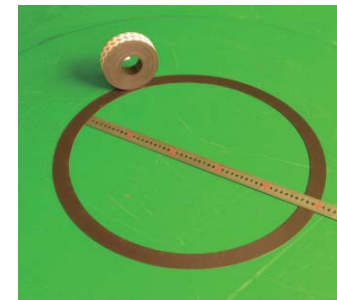
最新线圈式导航传感器，针对磁条表面磁场强度分布不均、地磁等环境因素进行优化处理，温漂小、无盲区，响应速度快，坚持底层基础技术研发！自主知识产权，持续创新，为客户提供高性价比产品。



导航磁条



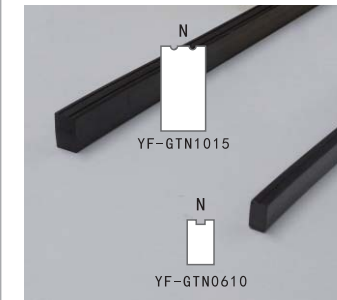
3M背胶



柔性施工



磁条保护带



埋地磁条

多种型号可供选择，提供定制
详情请登录我们的网站获取选型资料



磁条是AGV运行的路线和轨迹，磁条安装、更换方便，后期改造投入成本小，使整个物流系统具有良好的改造、扩展能力。yafree导航磁条由优质工程橡胶和异性磁粉复合而成，采用独特充磁方式，磁性高、具有极好的柔韧性和稳定性。

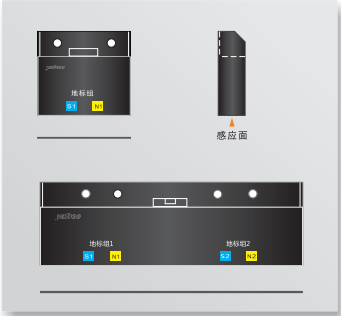
RFID站点读写器



RFID读卡器主要实现三大功能：一是通过天线发射射频电磁波，激发电子标签并为其提供能量；二是对发射信号进行调制，然后将已调制的信号数据转化为电磁波传送给标签；三是接收并解调来自电子标签的射频信号。

yafreeRFID读写器是一款专门针对AGV应用领域而研发的站点读写器，速度快、抗干扰性能好，数据加密传输杜绝误读漏读。针对底层技术研发，软件算法更优化，功耗更低。站点卡数据容量大易于扩展，同时提供不同特点的超高频及低频RFID。

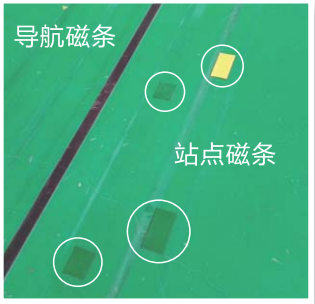
磁站点传感器



yafree磁站点传感器具有多重保护功能，温漂小、无盲区，响应速度快，结构具有防潮、防腐蚀、防震三防设计。其主要功能是通过感应站点磁条的磁性(N极/S极)，将信号传送至站点控制系统，从而控制相应机构执行站点任务。

站点磁条

yafree站点磁条由优质工程橡胶和异性磁粉复合而成，采用独特充磁方式，磁性高、具有极好的柔韧性和稳定性。



独有高频电路设计

高速处理算法

RS232接口

RS485接口

一体防撞壳体

镭射工艺



磷酸铁锂电池



铅酸动力电池

铅酸电池/锂电池

精选AGV专用可充电力电池，充电和放电能够反复多次循环使用。磷酸铁锂电池电能效率更高，体积小重量轻，续航能力强，寿命长，具有更高的性价比和安全性。

手动充电器/自动充电桩

选用工业级智能充电器，能有效延长电池使用寿命，专用于AGV动力电池，充电速度快、性能稳定、安全耐用。



AGV专用充电器



自动充电桩



智能充电器及充电桩



基恩士 (KEYENCE)
安全激光扫描仪

最小检测物体直径：30~150 mm
最大速度：1.6 m/s
可检测角度：270°(-45° ~ 225°)
最大保护区域：1.2m~4.2m
最大警戒区域：3m~10m
激光分类：1类
工作环境温度：-10 ~ +50℃, 无冻结



西克激光障碍传感器

HDDM技术扫描防护
小巧轻便外形紧凑功耗低
抗环境干扰能力强
超强黑色物体识别能力
防护范围：最远4m
扫描角度：270°
抗阳光能力：15,000lx
扫描灵敏度灵活可调
自学习功能



北阳2D测距型障碍传感器

防护范围：0~5m
测量范围：0°~270°
防护等级：IP65
测距原理：非接触式激光扫描测量
可独立设置32个不同区域
紧凑型设计，低重量、低功耗



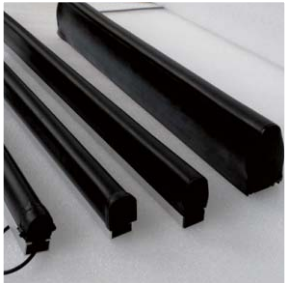
北阳激光障碍传感器

检测距离：0~3m(可调)
双保护区域：3m减速，0.5m刹车(可调)
响应时间：60-120ms
扫描角度：0°-180°/270°
运行温度范围：-10℃~50℃
可独立设置16个不同区域



松下红外障碍传感器

检测距离：0~3m(可调)
灵敏度调节：持续可调节器
响应时间：80ms
检测区域：可选四个检测区域
防干扰：防止至多25个部件光干扰
运行温度范围：-10℃~55℃
环境照度：受光面照度3千Rx以下
睡眠功能



橡胶防撞缓冲器

用途：AGV小车接触式障碍检测
规格：多种规格定制
电气输出：常开

配套机构 Mechanical agencies

我们为客户提供丰富的**配件支持**，产品涵盖导航磁条、导航传感器、站点传感器、驱动及控制器、软件系统、牵引杆机构、升降平台、橡胶防撞杆及其他周边配件.....

AGV收到站点信号后，会根据系统内设的相应站点信息，对配套机构发出指令，配套机构执行物料车牵引、物料移载、物料抓取、物料加工等定制任务。配套机构执行完毕后将执行结果数据反馈到AGV控制系统。



移载机构



滚筒机构



升降平台



牵引杆机构

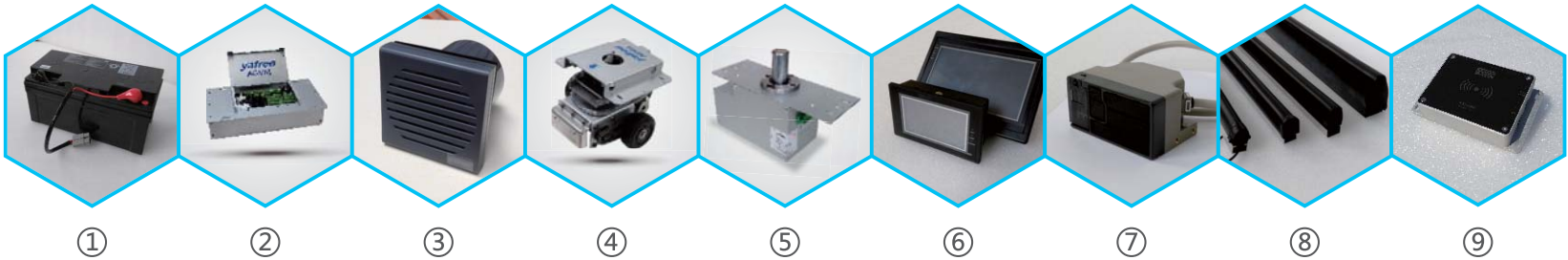


叉式抬升机构



更多内容请登陆我们的网站 >>

基本车型构成



技术参数

双驱背负式AGV	
型 号	ABM-AGVDQ1167078-45-H
行进方向	前后进
站点控制方式	简易路径/可编程路径
行进方式	直线弧线运行
最大载重(kg)	500
最大牵引力(N)	
平台上升高度(mm)	
导航方式	磁导航
驱动方式	4WD
行走速度(米/分)	6-45
外形尺寸	1200*700*780
最小转弯半径(mm)	弧线转弯半径为600
无线系统	可选
续航时间	8小时



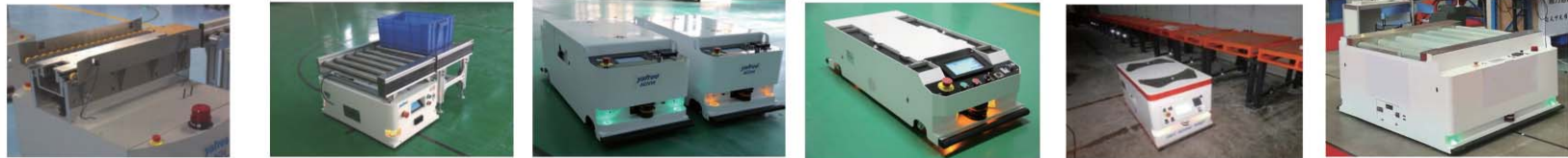
技术参数

单驱背负式AGV	
型 号	ABM-AGVSQ1307073-45-H
行进方向	前进
站点控制方式	简易路径/可编程路径
行进方式	直线弧线运行
最大载重(kg)	300
最大牵引力(N)	
平台上升高度(mm)	
导航方式	磁导航
驱动方式	2WD
行走速度(米/分)	6-45
外形尺寸	1350*700*730
最小转弯半径(mm)	弧线转弯半径为600
无线系统	可选
续航时间	8小时

AGV是无人搬运车（Automated Guided Vehicle）的英文缩写。是指装备有电磁或光学等自动导引装置，能够沿规定的导引路径行驶，具有安全保护以及各种移载功能的运输车，AGV属于轮式移动机器人范畴。AGV导航方式常见的有磁导航、二维码导航、激光导航。本介绍的车型均为磁导航AGV标准车型。二维码及激光导航另行介绍。

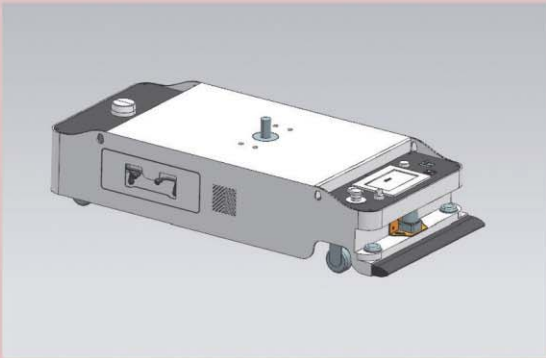
名词解释：
支持无磁条手动行走：AGV可工作在手动模式，在无磁条时转线。
支持无磁条自动循迹：当AGV处于磁条附近时，AGV驱动可以左右摆动寻找磁条。
智能地图输入：本司发明专利技术，可以自主更改线路，自主设定工作地图。
二次定位：使用相关传感器，使AGV精确停车。
无线系统：输出串口232。
续航时间：指综合时间，具体与工作模式、地面环境有关。

搭载不同的机构完成不同的任务，为满足物料转移需求，并依据客户的实际情况作出最优选择。
平台：直接将货放在平台上，通过人工或者机械手装货或者卸货。
牵引杆机构：潜伏式AGV潜入带有轮子的料车底部，通过牵引杆升起挂取物料车，AGV牵引料车运动。牵引杆降下后，卸掉料车。
升降平台机构：潜伏式AGV潜入没有轮子的料车底部，通过升降平台的上升，使物料架直接背负在AGV上，跟随AGV到达新的位置。通过升降平台的下降，使料车物料实现转移。
滚筒（链条）传动机构：一般跟自动线滚筒对接，背负物料转移。
移动手臂机构：一般跟自动线无动力滚轮对接，直接勾取物料到AGV上，背负物料转移，到新的位置后，再移动机构将货物放到新的位置。



AGV参数	
工作模式	可编程
工作电压	DC24V
行进方向	前进/分岔
导航方式	磁导航
驱动方式	单差速驱动-2马达
站点传感器类型	RFID 传感器
人机交互	7寸触摸屏
最大速度（m/min）	45米/分钟
转弯半径（mm）	800mm
牵引重量（kg）	350
停车重复精度（@最低速下）	-10~+10mm
支持无磁条手动行走	是
支持无磁条自动循迹	是
智能地图输入	是
车体尺寸（不含橡胶防撞杆）	1150*500*260
载货方式	单牵引杆
续航时间（仅供参考）	8小时
无线系统	支持（选配）
二次定位	支持（选配）
自动充电	支持（选配）

主要配置			
	基本型	标准型	旗舰型
型号	ABM-VQ13001-1	ABM-VQ13002-1	ABM-VQ13003-1
车体（个）	1	1	1
牵引杆数量（个）	1	1	1
驱动电机数量（个）	2	2	2
导航传感器数量（个）	1	1	1
障碍传感器	松下PX-22	松下PX-22	北阳UST-05
电池	磷酸铁锂电池25.6V40AH	磷酸铁锂电池25.6V60AH	
电池充电器	锂电池/充电电流20A	锂电池/充电电流30A	
参考图示			



AGV参数	
工作模式	可编程
工作电压	DC24V
行进方向	前进/后退/分岔
导航方式	磁导航
驱动方式	双差速驱动-4马达
站点传感器类型	RFID 传感器
人机交互	触摸屏
最大速度（m/min）	45米/分钟
转弯半径（mm）	800mm
牵引重量（kg）	500
停车重复精度（@最低速下）	-10~+10mm
支持无磁条手动行走	是
支持无磁条自动循迹	是
智能地图输入	是
车体尺寸（不含橡胶防撞杆）	1750*550*270
载货方式	双牵引杆
续航时间（仅供参考）	8小时
无线系统	支持（选配）
二次定位	支持（选配）
自动充电	支持（选配）

主要配置			
	基本型	标准型	旗舰型
型号	ABM-VQ25001-1	ABM-VQ25002-1	ABM-VQ25003-1
车体（个）	1	1	1
牵引杆数量（个）	2	2	2
驱动电机数量（个）	4	4	4
导航传感器数量（个）	4	4	4
障碍传感器	松下PX-22	松下PX-22	北阳UST-05
电池	铅酸24V70AH	磷酸铁锂电池25.6V60AH	磷酸铁锂电池25.6V60AH
电池充电器	铅酸/充电电流10A	锂电池/充电电流30A	锂电池/充电电流30A
参考图示			
 料车选配			

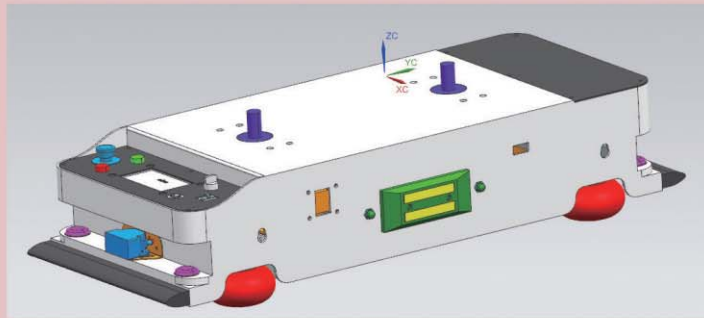
AGV参数	
工作模式	可编程
工作电压	DC24V
行进方向	前进/后退/分岔
导航方式	磁导航
驱动方式	双差速驱动-4马达
站点传感器类型	RFID 传感器
人机交互	触摸屏
最大速度（m/min）	45米/分钟
转弯半径（mm）	800mm
牵引重量（kg）	500
停车重复精度（@最低速下）	-10~+10mm
支持无磁条手动行走	是
支持无磁条自动循迹	是
智能地图输入	是
车体尺寸（不含橡胶防撞杆）	1200*500*450
载货方式	双牵引杆
续航时间（仅供参考）	8小时
无线系统	支持（选配）
二次定位	支持（选配）
自动充电	支持（选配）

主要配置			
	基本型	标准型	旗舰型
型号	ABM-VQ25001-2	ABM-VQ25002-2	ABM-VQ25003-2
车体（个）	1	1	1
牵引杆数量（个）	2	2	2
驱动电机数量（个）	4	4	4
导航传感器数量（个）	4	4	4
障碍传感器	松下PX-22	松下PX-22	北阳UST-05
电池	铅酸24V70AH	磷酸铁锂电池25.6V60AH	磷酸铁锂电池25.6V60AH
电池充电器	铅酸/充电电流10A	锂电池/充电电流30A	锂电池/充电电流30A
参考图示			
			

AGV参数	
工作模式	可编程
工作电压	DC24V
行进方向	前进/后退/分岔
导航方式	磁导航
驱动方式	双差速驱动-4马达
站点传感器类型	RFID 传感器
人机交互	触摸屏
最大速度（m/min）	40米/分钟
转弯半径（mm）	800mm
牵引重量（kg）	500
停车重复精度（@最低速下）	-10~+10mm
支持无磁条手动行走	是
支持无磁条自动循迹	是
智能地图输入	是
车体尺寸（不含橡胶防撞杆）	1200*500*270
载货方式	双牵引杆
续航时间（仅供参考）	8小时
无线系统	支持（选配）
二次定位	支持（选配）
自动充电	支持（选配）

主要配置			
	基本型	标准型	旗舰型
型号	ABM-VQ25001-3	ABM-VQ25002-3	ABM-VQ25003-3
车体（个）	1	1	1
牵引杆数量（个）	2	2	2
驱动电机数量（个）	4	4	4
导航传感器数量（个）	4	4	4
障碍传感器	松下PX-22	松下PX-22	北阳UST-05
电池	磷酸铁锂电池25.6V40AH		
电池充电器	锂电池/充电电流30A		

参考图示



AGV参数		
工作模式	可编程	往返
工作电压	DC24V	DC24V
行进方向	前进/后退/分岔	前进/后退
导航方式	磁导航	
驱动方式	单差速驱动-2马达	
站点传感器类型	RFID 传感器	无
人机交互	7寸触摸屏	无
最大速度（m/min）	35米/分钟	
转弯半径（mm）	600mm	
背负重量（kg）	100	
停车重复精度（@最低速下）	-10~+10mm	
支持无磁条手动行走	是	是
支持无磁条自动循迹	不支持	不支持
智能地图输入	是	否
车体尺寸（不含橡胶防撞杆）	800*500*400	
载货方式	平台	平台
续航时间（仅供参考）	8小时	8小时
无线系统	支持（选配）	不支持
二次定位	支持（选配）	不支持
自动充电	支持（选配）	不支持

主要配置				
	往返型	基本型	标准型	旗舰型
型号	ABM-VB21001-AB1	ABM-VB21001-1	ABM-VB21002-1	ABM-VB21003-1
车体（个）	1	1	1	1
牵引杆数量（个）	0	0	0	0
驱动电机数量（个）	2	2	2	2
导航传感器数量（个）	2	2	2	2
障碍传感器	红外漫射/超声波	红外漫射/超声波	松下PX-22	北阳UST-05
电池	磷酸铁锂电池25.6V40AH			
电池充电器	充电电流20A	充电电流20A	充电电流20A	充电电流20A
参考图示				
 上架选配				

AGV参数	
工作模式	可编程
工作电压	DC24V
行进方向	前进/后进(不带货)/分岔
导航方式	磁导航
驱动方式	单差速驱动-2马达
站点传感器类型	RFID 传感器
人机交互	7寸触摸屏
最大速度（m/min）	40米/分钟
转弯半径（mm）	600mm
牵引重量（kg）	250
停车重复精度（@最低速下）	-10~+10mm
支持无磁条手动行走	是
支持无磁条自动循迹	不支持
智能地图输入	是
车体尺寸（不含橡胶防撞杆）	680*480*130
载货方式	牵引
续航时间（仅供参考）	4小时
无线系统	支持（选配）
二次定位	支持（选配）
自动充电	不支持

主要配置		
	标准型	旗舰型
型号	ABM-VQ22502-1	ABM-VQ22503-1
车体（个）	1	1
牵引杆数量（个）	1	1
驱动电机数量（个）	2	2
导航传感器数量（个）	2	2
障碍传感器	前：松下PX-22，后：红外漫射	前：北阳UST-05，后：红外漫射
电池	磷酸铁锂电池25.6V20AH（不可拆卸）	
电池充电器	充电电流10A	充电电流10A
参考图示		
		

AGV参数	
工作模式	可编程
工作电压	DC24V
行进方向	前进/后进/分岔
导航方式	磁导航
驱动方式	双差速驱动-4马达
站点传感器类型	RFID 传感器
人机交互	7寸触摸屏
最大速度（m/min）	40米/分钟
转弯半径（mm）	1000mm
牵引重量（kg）	600
停车重复精度（@最低速下）	-10~+10mm
支持无磁条手动行走	是
支持无磁条自动循迹	支持
智能地图输入	是
车体尺寸（不含橡胶防撞杆）	1500*1400*650
载货方式	滚筒
续航时间（仅供参考）	8小时
无线系统	支持（选配）
二次定位	支持（选配）
自动充电	支持（选配）

主要配置			
	基本型	标准型	旗舰型
型号	ABM-VG25001-1	ABM-VG25002-1	ABM-VG25003-1
车体（个）	1	1	1
滚筒直径（mm)	60	60	60
驱动电机数量（个）	4	4	4
导航传感器数量（个）	4	4	4
障碍传感器	松下PX-22	北阳UST-05	北阳UST-05
电池	锂电池25.6V60AH		锂电池25.6V80AH
电池充电器	充电电流30A	充电电流30A	充电电流40A
参考图示			
			

🔧 技术参数



双驱背负抬升式AGV	
型 号	ABM-AGVDQ1234272-45-H
行进方向	前后进
站点控制方式	简易路径/可编程路径
行进方式	直线弧线运行
最大抬升重量(kg)	100
最大牵引力(N)	500
平台上升高度(mm)	50
导航方式	磁导航
驱动方式	4WD
行走速度(米/分)	6-45
外形尺寸	1250*420*720
最小转弯半径(mm)	弧线转弯半径为600
无线系统	可选
续航时间	8小时



🔧 技术参数

单驱双向背负式AGV	
型 号	ABM-AGVDP805062-30-H
行进方向	前后进
站点控制方式	简易路径/可编程路径
行进方式	直线弧线运行
最大载重(kg)	100
最大牵引力(N)	
平台上升高度(mm)	
导航方式	磁导航
驱动方式	2WD
行走速度(米/分)	6-30
外形尺寸	800*700*730
最小转弯半径(mm)	弧线转弯半径为1200
无线系统	可选
续航时间	8小时

🔧 技术参数



潜伏牵引式AGV	
工作方式	潜伏+牵引
外形尺寸	1300*550*250mm
引导方式	磁条引导
行走方向	前进、左转右转、分岔
转弯半径	≥0.6m
驱动方式	差速驱动
驱动电源	DC24V
运载能力	500~1000kg
安全防护	红外/激光+安全触边
停止精度	±10mm
电池容量	24V60AH
续航时间	8小时
充电方式	手动/自动充电
控制方式	手动/自动/上位机



🔧 技术参数

双驱潜伏牵引式AGV	
型 号	ABM-AGVDQ1705527-45-H
行进方向	前后进
站点控制方式	简易路径/可编程路径
行进方式	直线弧线运行
最大载重(kg)	
最大牵引力(N)	500
平台上升高度(mm)	
导航方式	磁导航
驱动方式	4WD
行走速度(米/分)	6-45
外形尺寸	1900*550*270
最小转弯半径(mm)	弧线转弯半径为600
无线系统	可选
续航时间	8小时

⚙ 技术参数

超低升降式AGV	
型 号	ABM-AGVDQ1205042-45-H
行进方向	前后进
站点控制方式	简易路径/可编程路径
行进方式	直线弧线运行
最大载重(kg)	500
最大牵引力(N)	
平台上升高度(mm)	20
导航方式	磁导航
驱动方式	4WD
行走速度(米/分)	6-45
外形尺寸	1300*730*95
最小转弯半径(mm)	弧线转弯半径为600
无线系统	可选
续航时间	8小时



⚙ 技术参数

背负移栽式AGV	
工作方式	背负+移栽
外形尺寸	1400*900*700mm
引导方式	磁条引导
行走方向	前进、左转弯、分岔
转弯半径	≥0.6m
驱动方式	差速驱动
驱动电源	DC24V
运载能力	500kg
安全防护	红外/激光+安全触边
停止精度	±10mm
电池容量	24V60AH
续航时间	8小时
充电方式	手动/自动充电
控制方式	手动/自动/上位机



⚙ 技术参数

单向重载型AGV	
型 号	ABM-AGVDQ25012043-30-H
行进方向	前后进
站点控制方式	简易路径/可编程路径
行进方式	直线弧线运行
最大载重(kg)	5000
最大牵引力(N)	
平台上升高度(mm)	
导航方式	磁导航
驱动方式	4WD
行走速度(米/分)	5-25
外形尺寸	2500*1200*430
最小转弯半径(mm)	弧线转弯半径为2000
无线系统	可选
续航时间	8小时



⚙ 技术参数

单向牵引式AGV	
工作方式	牵引
外形尺寸	850*500*800mm
引导方式	磁条引导
行走方向	前进、左转弯、分岔
转弯半径	≥0.6m
驱动方式	差速驱动
驱动电源	DC24V
运载能力	500kg
安全防护	红外/激光+安全触边
停止精度	±10mm
电池容量	24V60AH
续航时间	8小时
充电方式	手动/自动充电
控制方式	手动/自动/上位机



