# TOUCH YOUR DREAMS WITH ROBOT FINGERTIPS

机器人让梦想触手可及

股票代码:06871.HK

ROBOT PHOENIX 翼菲科技

# 翼菲科技

我们的用心 只为打造极致


翼菲智能科技股份有限公司

玉环总部:浙江省台州市玉环市经济开发区金海大道1261号数字经济产业园(南湾智谷)E栋

济南子公司:济南市高新技术开发区航天大道普翼机器人产业园

上海子公司:上海市浦东新区康安路388弄张江科学城·数智天地智慧源T2栋516室

杭州子公司:杭州市萧山区萧山科技城钱农一路2号金帝•新道蓝谷7幢9层903室

深圳子公司:深圳市宝安区松岗街道松江路6号满京华科创工坊大楼(工业区)2栋1201号

苏州子公司:苏州市姑苏区新平街388号腾飞苏州创新园塔B-407-411室

临沂子公司:临沂市兰山区西安路与羽山路路口沂蒙新质产业园1号厂房

武汉子公司:武汉市东湖新技术开发区光谷大道特1号国际企业中心三期2栋5层0528室

枣庄子公司:枣庄市高新区兴仁街道太行山路3333号锦水长街(互联网小镇)3号楼109室

泉州子公司:泉州市丰泽区东海街道滨海社区大兴街77号恒禾财富中心3526-1

盐城子公司:盐城市建湖县高新区机器人产业园A4栋3楼

绍兴子公司:绍兴市上虞区东关街道联星村上虞浙里新征程创投产业园厂区10号楼

电话:400-116-0626

邮箱:marketing@robotphoenix.com




# Contents

# 目录


## PART.01

企业介绍 / 01

发展历程 / 03

合作客户 / 05

## PART.02

全系列产品家族 / 07

Bat系列并联机器人 / 09

Python系列SCARA机器人 / 11

Lobster系列晶圆机器人 / 13

Camel系列潜伏式移动机器人 / 15

Hogene系列人形机器人 / 17

控制器 / 19

视觉系统 / 21

选型一览表 / 23

## PART.03

行业案例 / 33

半导体行业

生物医药行业

食品日化行业

汽车零部件行业

3C电子行业

智能物流行业

## PART.04

售后服务 / 35

# TOUCH YOUR DREAMS WITH ROBOT FINGERTIPS

翼菲科技

翼菲科技是中国领先的综合性工业机器人企业，是国家级专精特新小巨人企业，专注于工业机器人的设计、研发、制造及商业化，并提供综合机器人解决方案，深耕轻工行业。凭借自主研发的机器人本体、控制及视觉系统和制造工艺，我们已建立强大的全覆盖技术生态体系，实现规模化智能决策、环境感知、精确操控及自主移动。是中国少数具备规模化工业机器人及相关机器人解决方案全面覆盖能力的机器人企业之一，助力各行各业的企业客户提升生产效率、优化生产成本及改进产品质量，最终推动其智能化转型。

翼菲科技针对中国轻工行业精心设计了全面的工业机器人产品组合，涵盖并联机器人、移动机器人、SCARA机器人、晶圆搬运机器人、六轴工业机器人及人形机器人，并具备自主研发的核心技术——控制及视觉系统。并提供基于智能自动化系统的综合机器人解决方案，以应对智能制造中的特定应用场景，包括上下料、分拣、拾取和放置、包装、视觉检测、组装及涂胶系统等。

**企业使命**

以工业机器人引领世界进入智能时代

**发展宗旨**

以尖端技术打造卓越产品

**经营理念**

诚信 精益 拼搏 创新 互信

**服务承诺**

专业 高效 客户满意



# History
# 发展历程

## 2012-2014
## 创业初期

荣获市级人才计划奖励**200**万
首款产品-迅翼并联机器人正式发布

## 2015-2018
## 业务发展

先后获得A、B轮融资
首次获得500强企业-近**2亿订单**
首次签订出口订单
上海子公司成立

## 2019-2021
## 转型突破

获得C轮融资
获得疫情防控重点保障物资企业称号
杭州子公司成立
SCARA机器人、小六轴机器人发布

## 2022-2024
## 稳步增长

获得D轮融资
评为国家专精特新“小巨人”企业
迁入24000平新厂房
完成股份制改革
深圳、苏州子公司成立
进入半导体、物流行业领域
成为品类最全的工业机器人本体企业

## 2025-2026
## 登港上市

先后获得E轮及PreIPO轮**数亿元**融资
启动具身智能机器人的研发
临沂、上虞、建湖子公司成立
落子玉环，布局长三角智能制造总部
25年6月30日完成港股A1递交
正式启动NDR国际配售路演募资
2026年5月18日港交所上市(06871.HK)

Clients&Partners

# 合作客户

TIANMA
FOXCONN 富士康科技集团
华鲁制药
sunner 圣农
JDL 京东物流
威视 NUCTECH
Goertek
华熙生物 BLOOMAGE BIOTECH
Unilever
inspur 浪潮
睿芯行 RUIXINXING
NGP 新绿药
TREASURE 珍爱 湿巾
DataMatch 数配技术
ROBOT PHOENIX 翼菲科技
NEPTUNUS 海王
中鼎集团 ZHONGDING GROUP
LEAD 先导
阿胶 DEEJ
SHINVA 新华医疗
HUAOIN
巨子生物 GIANT BIOGENE
ZBT 步长制药 BUCHANG PHARMACY
UNI 优全 QUALITY
紫金技術 ZIJIN TECHNOLOGY
ZTE 中兴
mindray 迈瑞 生命科技如此亲近
WEGO 威高
金锣
FESTO

# 轻工行业全品类工业机器人

## 颠覆传统拣选模式　更加高效·精准·柔性




### 产品特性

自研操作系统与精心优化的传动结构，确保机器人的每个动作都精确迅速。业内领先的视控一体系统实现了机器人控制与视觉系统之间的无缝对接，支持多机共享，为高速高精的柔性生产提供了强大的支持。

### 应用场景

轻负载的全品类机器人能在货物搬运、上下料、点胶/涂胶、装配检测、包装、码垛、喷漆等多场景替代人工，且能够完成更为复杂的操作。

### 客户价值

帮助客户显著的降低制造成本，通过高效替代人工减少用工支出，同时降低管理成本。此外，还具有高度的业务适应性，易于调整和更新，以适应柔性制造的需求。

### 适用行业

半导体行业　生物医药行业　食品行业　日化行业　汽车零部件行业　3C电子行业　智能物流行业

# Bat-series Delta Robot

## Bat系列并联机器人

12年一直专注并联机器人研发，持续迭代更新五代19款机型，搭载自研控制体系，可控制多种不同品牌不同构型的机器人。覆盖了轻工行业大多数应用需求。






**10** %
整体性能提高
标准动作节拍240次/分钟

**31** 毫秒
响应速度提高
全碳纤维运动构件

**50** %
节省控制硬件成本
自研控制系统内置视觉

# Python-series SCARA Robot

# Python系列SCARA机器人

**7000** 转/分
毫秒致胜 效能无界

**>20000** 小时
稳定运行时间累计

**CLASS 4** ISO国际标准
业内TOP3洁净机器人

全系SCARA机器人拥有座装、吊装等三系列14款机型，均采用铝合金铸造工艺，轻量化易部署，灵活应对食品、药品、半导体等高洁净度要求的复杂应用场景。



# Lobster - series wafer robot

## Lobster系列晶圆机器人



完全自主研发，主要功能部件及核心软硬件控制均已实现100%国产化，自主可控；
通过莱茵TUV的SEMI S2认证以及ISO Class 1洁净等级认证
可以提供样式丰富的末端执行器；
可选装多种Mapping传感器和横移轴，形成不同的组合形式。

**5** KG

支持高达5kg的末端执行器负载

**6** 路

原生支持手臂内部六路线缆

**Class 1** @0.1μm

传送时wafer附近洁净度

# Camel-series Ground AGV

# Camel系列潜伏式移动机器人

### SCARA复合机器人

成本降低20-30%，一小时快速部署。

### 协作复合机器人

支持进口及国产8大品牌协作机械臂；
支持2D、3D视觉，毫米级引导定位精度。

### 潜伏式移动机器人

覆盖最多行业特征的ODM本体，
2周交付客户。

### P300 复合机器人底盘

一体化底盘，全浮动减震；
全范围安全防护；
长效续航，支持快速换电及自动充电。

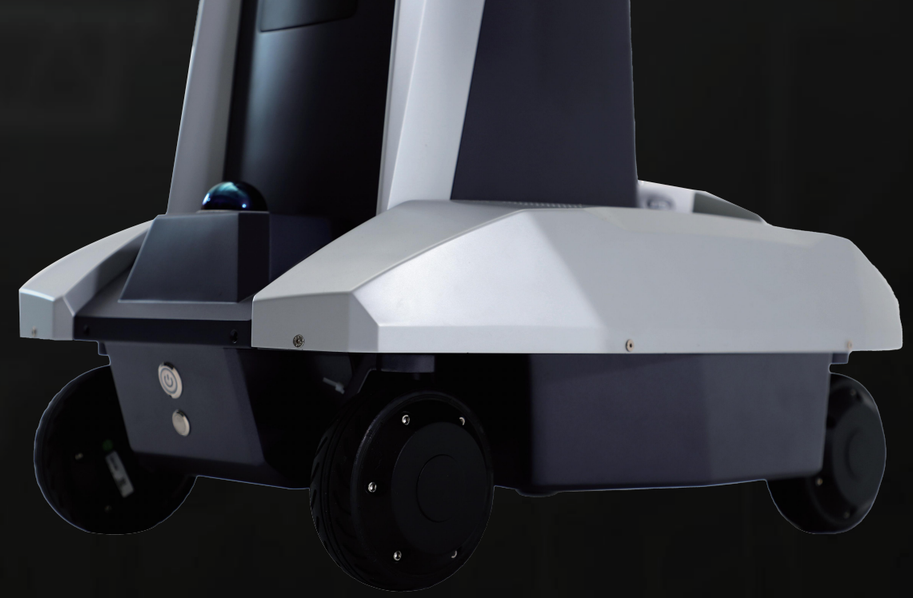


# Hogene-Series Humanoid Robots

## Hogene系列人形机器人

翼菲首例跨行业人机协同机甲人形机器人
可自主完成核心零部件装配，覆盖工业柔性生产场景需求



- **YiBrain大脑模型**

  多模态大模型，全链路智能执行

- **升降+轮式复合架构**

  四驱四转、三维空间(滑行+升降)作业

- **7自由度仿人机械臂**

  球形关节，类人灵巧操作

# Controller

# 控制器

## KingKong系列-视控一体控制器

业内首创视控一体机器人控制系统
一拖多控制、多机信息共享
完善的SDK二次开发包及Demo案例
20余个通用及行业专用工艺包，支持定制工艺开发

## KingKongNano系列-机器人专用控制器

高集成：集成IO、编码器解码等互联接口，极致的性价比
机器人专用：20余种机器人模型及工艺包，内置振动抑制、速度前瞻等算法
控制方式多样：支持示教器、PC、IO、Modbus、SDK等多种控制单元
安全可靠：同一时刻控制单元唯一性，保证机器人操控的安全

## Gorilla系列-多功能运动控制器

强大：多达256路带轴能力，支持各类机器人
灵活：插片式拓展IO、编码器模块
简单：支持二次开发，内含各种工艺包、SDK动态库
高效：内置机器人专用控制系统和PLC功能的模块化高性能控制器



# Vision System

## 视觉系统

Vision System




### VisionPower通用智能视觉平台

内置自主研发的视觉图像处理算子库，能够快速灵活组合算法，实现机器人视觉识别、定位。

**·集成2D视觉**

背景建模、颜色提取、Blob分析、模板匹配算法等。

**·集成3D视觉**

创新使用3D激光成像技术跟踪场景，通过3D目标提取等核心算法，提升了视觉定位的稳定性和精准度。

**·集成深度学习**

支持分类、目标检测、分割深度学习算法。








# List of Robots

## 选型一览表

扫码观看

### 迅翼 Bat系列

| 规格 | Bat360-S1 | Bat800-S3 | Bat1100-S3 | Bat1300-S6 | Bat1600-S6 | Bat250M-S0.5 | Bat360M-S0.5 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 构型 | 标准四轴 | | | | | 第四轴下置 | |
| 额定负载 | 1kg | 3kg | 3kg | 6kg | 6kg | 0.5kg | 0.5kg |
| 工作空间直径 | 360mm | 800mm | 1100mm | 1300mm | 1600mm | 250mm | 360mm |
| 轴数 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 |
| 重复定位精度 | ±0.05mm | ±0.05mm | ±0.05mm | ±0.05mm | ±0.05mm | ±0.05mm | ±0.05mm |
| 角度重复定位精度 | ±0.1° | ±0.1° | ±0.1° | ±0.1° | ±0.1° | ±0.1° | ±0.1° |
| 额定功率 | 0.85kW | 3.4kW | 3.4kW | 6kW | 6kW | 0.5kW | 0.8kW |
| 重量 | 25kg | 70kg | 60kg | 100kg | 155kg | 10kg | 24kg |
| 防护等级 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 |

### 迅翼 Bat系列

| 规格 | Bat600M-S3 | Bat800M-S3 | Bat1100M-S3 | Bat1300M-S15 | Bat2000M-S15 | Bat1300N-S20 | Bat1100B-S6 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 构型 | 第四轴下置 | | | | | 并联2+1轴 | 标准两轴 |
| 额定负载 | 3kg | 3kg | 3kg | 15kg | 15kg | 20kg | 6kg |
| 工作空间直径 | 600mm | 800mm | 1100mm | 1300mm | 2000mm | 1300mm | 1100mm |
| 轴数 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 3 | 2 |
| 重复定位精度 | ±0.05mm | ±0.05mm | ±0.05mm | ±0.1mm | ±0.1mm | ±0.05mm | ±0.08mm |
| 角度重复定位精度 | ±0.05° | ±0.05° | ±0.05° | ±0.05° | ±0.05° | ±0.05° | / |
| 额定功率 | 3.3kW | 3.3kW | 3.3kW | 6.6kW | 6.1kW | 4.6kW | 2.2kW |
| 重量 | 69kg | 70kg | 60kg | 125kg | 220kg | 120kg | 87kg |
| 防护等级 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 |

展翼 **Python系列**









| 规格 | | Python450-B6 | Python550-B6 | Python550-B10 | Python650-B6 | Python650-B10 | Python800-B20 | Python550F-B6 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 重复定位精度 | 第1–2关节 | ±0.02mm | ±0.02mm | ±0.025mm | ±0.02mm | ±0.025mm | ±0.025mm | ±0.02mm |
| | 第3关节 | ±0.01mm | ±0.01mm | ±0.01mm | ±0.01mm | ±0.01mm | ±0.01mm | ±0.01mm |
| | 第4关节 | ±0.01° | ±0.01° | ±0.01° | ±0.01° | ±0.01° | ±0.01° | ±0.01° |
| 负载 | 额定 | 3kg | 3kg | 5Kg | 3kg | 5Kg | 10kg | 3kg |
| | 最大 | 6kg | 6kg | 10Kg | 6kg | 10Kg | 20kg | 6kg |
| 工作范围 | 工作半径 | 450mm | 550mm | 550mm | 650mm | 650mm | 800mm | 550mm |
| | Z轴行程 | 240mm | 240mm | 208mm | 240mm | 208mm | 208mm | 130mm |
| 额定功率 | | 1.3kW | 1.3kW | 2.0KW | 1.3kW | 2.0kW | 2.4kW | 1.3kW |
| 安装类型 | | 座装 | 座装 | 座装 | 座装 | 座装 | 座装 | 吊装 |
| 重量 | | 24kg(不含线缆) | 25kg(不含线缆) | 33kg(不含线缆) | 26kg(不含线缆) | 33.5kg(不含线缆) | 40kg(不含线缆) | 20kg(不含线缆、机架) |
| 防护等级 | | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 |

展翼 **Python系列**









| 规格 | | Python450-T6 | Python550-T6 | Python650-T6 | Python800-C10 | Python800-T20 | Python550F-C3 | Python550F-T6 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 重复定位精度 | 第1–2关节 | ±0.02mm | ±0.02mm | ±0.02mm | ±0.025mm | ±0.025mm | ±0.02mm | ±0.02mm |
| | 第3关节 | ±0.01mm | ±0.01mm | ±0.01mm | ±0.01mm | ±0.01mm | ±0.01mm | ±0.01mm |
| | 第4关节 | ±0.01° | ±0.01° | ±0.01° | ±0.01° | ±0.01° | ±0.01° | ±0.01° |
| 负载 | 额定 | 3kg | 3kg | 3kg | 5Kg | 10kg | 1Kg | 3kg |
| | 最大 | 6kg | 6kg | 6kg | 10Kg | 20kg | 3Kg | 6kg |
| 工作范围 | 工作半径 | 450mm | 550mm | 650mm | 800mm | 800mm | 550mm | 550mm |
| | Z轴行程 | 240mm | 240mm | 240mm | 178mm | 208mm | 100mm | 130mm |
| 额定功率 | | 1.3kW | 1.3kW | 1.3kW | 2.4kW | 2.4kW | 1.3kW | 1.3kW |
| 安装类型 | | 座装 | 座装 | 座装 | 座装 | 座装 | 吊装 | 吊装 |
| 重量 | | 24kg(不含线缆) | 25kg(不含线缆) | 26kg(不含线缆) | 39kg(不含线缆) | 40kg(不含线缆) | 20kg(不含线缆、机架) | 20kg(不含线缆、机架) |
| 防护等级 | | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 |

# Hogene系列人形机器人



HOGENE W001

| 规格 | | |
|---|---|---|
| 全身参数 | 身高(降低-身高) | 1200-1700mm |
| | 体重 | 约 100Kg |
| | 移动速度 | 2-2.6m/s |
| | 全身自由度(含夹爪) | 24 |
| | 电池 | 48V/18AH 磷酸铁锂电池 |
| 机械臂参数 | 单臂自由度 | 7DOF |
| | 臂展 | 600mm |
| | 单臂负载 | 3Kg |
| | 单臂自重 | 7Kg |
| | 末端线速度 | 0.5m/s |
| | 重复定位精度 | ±1mm |
| | 末端执行器 | 标配 2 指夹爪，选 6DOF 灵巧手 |
| 躯干参数 | 升降速度 | 636mm/s |
| | 头部自由度 | 2DOF |
| | 灯带 | LED 显示 |
| | 紧急制动 | 一键启停 |
| 底盘参数 | 底盘自由度 | 8DOF |
| | 驱动方式 | 四转四驱 |
| | 离地间隙 | 60mm |
| | 扬声器 | 2*10W |
| 其它参数 | 算力 | 157TOPs |
| | 传感器 | 1*激光测距传感器、1*激光雷达、1*双目、1*RGBD |

控制器 Kingkong系列





| 规格 | | KingKong-C1 | KingKongNano-ZM |
|---|---|---|---|
| 性能 | CPU | X86 | ARM |
| | 内存 | 8G | 4G |
| | 存储 | 128G SSD | eMMC 8G |
| 以太网 | | 5个 | 4个 |
| EtherCAT | | EtherCAT主站 | EtherCAT主站 |
| USB接口 | | USB3.0*2、USB2.0*2 | USB3.0*2 |
| 串行接口 | | RS485*1、RS232*1、3*COM(DB9公头)<br>可通过拨动开关配置 RS232或RS485模式 | RS485*1 |
| 外部视觉 | | 支持 | 支持 |
| 集成视觉 | | 支持 | 不支持 |
| 掉电保持 | | 内置UPS | 支持掉电检测，5S掉电续航 |
| 尺寸 | | 180x129x66mm | 170x115x50mm |



# 人形机器人专用底盘





| 规格 | | | 720*500*320(±2)mm | 720*500*320(±2)mm |
|---|---|---|---|---|
| 基本参数 | 外形尺寸:L*W*H | | | |
| | 轮距 | | 360mm | 360mm |
| | 轴距 | | 560mm | 560mm |
| | 轮直径 | | 130mm | 150mm |
| | 旋转直径 | | 820mm | 820mm |
| | 额定负载 | | 100Kg | 200Kg |
| | 底盘离地间隙 | | 40mm | 40mm |
| | 整机重量 | | 65Kg | 70Kg |
| 运动性能 | 额定运行速度/空载 | | 120m/min | 90m/min |
| | 额定运行速度/额定负载 | | 96m/min | 72m/min |
| | 驱动方式 | | 四轮全向 | 四轮全向 |
| 定位导航 | 导航方式 | | 激光Slam | 激光Slam |
| | 停车位置精度 | | ±10mm | ±10mm |
| | 停车角度精度 | | ±1° | ±1° |
| 电池 | 电池类型 | | 磷酸铁锂 | 磷酸铁锂 |
| | 容量/额定电压 | | 20/48Ah/V | 20/48Ah/V |
| 安全防护 | 前激光雷达 | 安装高度(扫描面) | 251.5mm | 251.5mm |
| | | 雷达开角 | 270° | 270° |
| | 后激光雷达 | 安装高度(扫描面) | 251.5mm | 251.5mm |
| | | 雷达开角 | 270° | 270° |
| | 3D视觉避障 | | 选配:前后左右 | 选配:前后左右 |
| | 急停按钮 | | 数量:2/左右各1个 | 数量:2/左右各1个 |
| | 声光报警 | | 标配 | 标配 |

控制器 Gorilla系列





| 规格 | | Gorilla-A10 | Gorilla-S20 |
|---|---|---|---|
| 尺寸 | | 99*115*108.3mm | 99*115*108.3mm |
| 性能 | 处理器 | J1900 | I5-8265U |
| | 内存 | DDR3-4G/8G | DDR4-8G/16G |
| | 硬盘 | 120G(60G/240G/500G可选) | 120G(60G/240G/500G可选) |
| | 带轴能力 | 128轴 | 256轴 |
| | 掉电保存空间 | 选配UPS | 选配UPS |
| 以太网 | | 千兆网口x2 | 千兆网口x2 |
| EtherCAT | | EtherCAT主站x1 | EtherCAT主站x1 |
| 电源电压 | | 24V DC max 3.5A | 24V DC max 3.5A |

## 载翼 潜伏移动机器人









| 规格 | | Squirrel-50 | Camel-400-D | Camel-600-SP1 | Camel-1000-D | Camel-1500-D | Camel-2000 | Camel-3000 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 基本参数 | 外形尺寸:L*W*H | 678*450*435mm | 780*550*255mm | 950*650*255mm | 1150*820*256mm | 1150*820*256mm | 1900*1200*400mm | 2000*1300*420mm |
| | 自重 | 70Kg | 98Kg | 130Kg | 180Kg | 200Kg | 680Kg | 900Kg |
| | 额定负载 | 50Kg | 400Kg | 600Kg | 1000Kg | 1500Kg | 2000Kg | 3000Kg |
| | 底盘离地间隙 | 25mm | 25mm | 25mm | 25mm | 25mm | 40mm | 40mm |
| | 最小旋转直径 | 678mm | 750mm | 965mm | 1199mm | 1199mm | 2166mm | 2304mm |
| | 顶升驱动 | 电动+丝杠 | 电动 | 电动 | 电动 | 电动 | 电动 | 液压 |
| | 顶升高度 | ≥400mm | 60mm | 60mm | 60mm | 60mm | 100mm | 130mm |
| | 举升速度 | ≤4S | 2-3S | 2-3S | 2-3S | 2-3S | 2-3S | 2-3S |
| 运动性能 | 额定运行速度/空载/满载 | 4/3.5 m/s | 1.9/1.5 m/s | 1.9/1.5 m/s | 1.8/1.5 m/s | 1.5/1.0 m/s | 1.2/1.0 m/s | 1.2/1.2 m/s |
| | 加速度 空载/满载 | 2/1.2 $m/s^2$ | 0.6$m/s^2$;0.3$m/s^2$ | 0.6/0.3 $m/s^2$ | 0.6/0.3 $m/s^2$ | 0.6/0.3 $m/s^2$ | 0.6/0.3 $m/s^2$ | 0.6/0.3 $m/s^2$ |
| | 驱动方式 | 双轮差速驱动 | 双轮差速驱动 | 双轮差速驱动 | 双轮差速驱动 | 双轮差速驱动 | 双舵轮 | 双舵轮 |
| 定位导航 | 导航方式 | 二维码 | 激光Slam或二维码 | 激光Slam或二维码 | 激光Slam或二维码 | 激光Slam或二维码 | 激光Slam或二维码 | 激光Slam或二维码 |
| | 停车位置精度/角度精度 | ±5mm/±1° | ±5mm/±1° | ±5mm/±1° | ±5mm/±1° | ±5mm/±1° | ±10mm/±1° | ±10mm/±1° |
| 电池性能 | 容量/额定电压 | 10Ah/48V | 16Ah/48V | 24Ah/48V | 40Ah/48V | 50Ah/48V | 67Ah/48V | 135Ah/48V |
| | 充放电循环次数 | 满充满放1500次 | 满充满放1500次 | 满充满放1500次 | 满充满放1500次 | 满充满放1500次 | 满充满放1500次 | 满充满放1500次 |
| | 额定工况续航时间 | 4-6H | 8H | 8H | 8H | 8H | 8H | 8H |
| | 完全放电后充电时间 | ≤1.5H | ≤1.5H | ≤1.5H | ≤1.5H | ≤1.5H | ≤2H | ≤2H |

## 载翼 复合移动机器人







| 规格 | | Chameleon-S200 | Chameleon-P300 | Camel600-SCR-B-L06 | Chameleon-P300-CR-L06 | Camel600-C50 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 基本参数 | 外形尺寸:L*W*H | 920*620*257mm | 1000*650*300mm | 950*650*500mm | 1000*650*300mm | 950*650*500mm |
| | 旋转直径 | 1013mm | 1193mm | 965mm | 1193mm | 965mm |
| | 自重 | 90kg | 130kg | 200kg(不含机械臂) | 200kg(不含机械臂) | 180kg(不含机械臂) |
| 运动性能 | 额定运行速度 空载/满载 | 1.5/1.2 m/s | 1.5/1.2 m/s | 1.5/1.2 m/s | 1.5/1.2 m/s | 1.9/1.5 m/s |
| | 加速度 空载/满载 | 0.6/0.3 $m/s^2$ | 0.6/0.3 $m/s^2$ | 0.3/0.3 $m/s^2$ | 0.3/0.3 $m/s^2$ | 0.3/0.3 $m/s^2$ |
| | 驱动方式 | 双轮差速驱动 | 双轮差速驱动 | 双轮差速驱动 | 双轮差速驱动 | 双轮差速驱动 |
| 定位导航 | 导航方式 | 激光Slam | 激光Slam/二维码 | 激光Slam/二维码 | 激光Slam/二维码 | 激光Slam/二维码 |
| | 末端引导定位方式 | 视觉引导 | / | 视觉(3D/2D) | 视觉(3D/2D) | 辊筒移载 |
| | 停车位置精度/角度精度 | ±10mm/±1° | ±5mm/±1° | ±5mm/±1° | ±5mm/±1° | ±5mm/±1° |
| 电池性能 | 容量/额定电压 | 50Ah/48V | 60Ah/48V | 24Ah/48V | 60Ah/48V | 24Ah/48V |
| | 充放电循环次数 | 满充满放1500次 | 满充满放1500次 | 满充满放1500次 | 手动/自动/快换电池 | 满充满放1500次 |
| | 额定工况续航时间/完全放电后充电时间 | 8H/≤1.5H | 10H/1.5H | 6H/1.5H | 10H/1.5H | 8H/1.5H |
| | 是否支持换电 | 否 | 支持 | 否 | 支持 | 否 |
| 安全防护 | 急停按钮 | 数量:2/前后个1个 | 数量:2/前后各1个 | 数量:2/前后各1个 | 数量:2/前后各1个 | 数量:2/前后各1个 |
| | 接触式防护 | 压电触边开关 | 压电触边开关 | 压电触边开关 | 压电触边开关 | 压电触边开关 |
| | 激光避障范围 | 360° | 360° | 前260°/后180° | 360° | 前260°/后180° |

# 晶翼 直驱型真空机器人



RW-V111B

## 规格

| | | |
|---|---|---|
| 手臂形式 | | 双臂 |
| 工作行程 | Z轴 | 40mm |
| | T轴 | 0~360deg |
| | R/W轴 | 351mm（可定制） |
| 最高速度 | Z轴 | 250mm/s |
| | T轴 | 360deg/s |
| | R/W轴 | 1000mm/s |
| 重复定位精度 | Z轴 | ±0.05mm |
| | T轴 | ±0.006deg |
| | R/W轴 | ±0.05mm |
| 负载 | | 0.5Kg（含末端执行器） |
| 控制轴数（伺服） | | 3 |
| 洁净度 | | Class1@0.1um |
| 安装形式 | | 顶部安装 |
| 整机重量 | | 50kg |
| 真空度 | | ＜$1\times10^{-6}$ Pa |
| 本体泄漏率 | | ＜$1\times10^{-9}$std.cc/sec He |
| 线缆长度（机器人-控制器） | | 3m（标准） |
| I/O接口 | | 5IN;8OUT |
| 电源 | | DC48V 25A,DC24V 5A |

# 晶翼 大负载晶圆搬运机器人



RW-A000H

## 规格

| | | |
|---|---|---|
| 驱动方式 | R/Z/T轴 | 低压伺服 |
| 工作行程 | R轴 | 臂长：190/260mm |
| | Z轴 | 300/450/500mm |
| | T轴 | 0-340° |
| 最高速度 | R轴 | 700mm/s |
| | Z轴 | 500mm/s |
| | T轴 | 130°/s |
| 重复定位精度 | R/Z轴 | ±0.1mm |
| | Z轴 | ±0.02° |
| 洁净度 | | Class 1 @0.1um |
| 噪声 | | ≤80dB |
| 电源 | | 单相 AC220V，50/60Hz |
| 线缆长度 | | 3m（标准） |
| 气源 | CDA | Φ6 quick fitting， 0.4～0.6MPa,10NL/min |
| | 真空 | -50～-70kPa |
| 搬运振动值 | | ＜0.5g |
| I/O接口 | | 8IN；8OUT |
| 安装形式 | | 顶部/底部（安装） |
| 负载 | | ≤10Kg（含末端执行器） |
| 末端执行器 | | 重负载型Fork（支持定制） |



# 晶翼 双Z轴晶圆机器人



RW-A222D

## 规格

| | | |
|---|---|---|
| 手臂形式 | | 双臂 |
| 控制轴数(伺服) | | 5 |
| 工作行程 | 双Z轴 | 450mm+450mm |
| | T轴 | 0～340° |
| | R/W轴 | 720mm(臂长：190mm) |
| 重复定位精度 | Z轴 | ±0.1mm |
| | T轴 | ±0.02° |
| | R/W轴 | ±0.1mm |
| 最高速度 | Z轴 | 500mm/s |
| | T轴 | 260°/s |
| | R/W轴 | 1100mm/s |
| 洁净度 | | Class1@0.1um |
| 气源 | CDA | Φ6 quick fitting， 0.4～0.6MPa,10NL/min |
| | 真空 | -50～-70kPa |
| 电源 | | 单相AC220V,50/60Hz |
| 通讯 | | Ethernet |
| I/O接口 | | 8IN;8OUT |
| 额定功率 | | 2kW |
| 安装形式 | | 底部安装 |
| 整机重量 | | 55～65kg(不含电箱) |
| 示教器 | | 有（5m线长） |
| 线缆长度(机器人-控制器) | | 3m(标准) |
| 电箱尺寸 | | 435x300x155mm |

# 晶翼 4-Port EFEM



PTE-141

## 规格

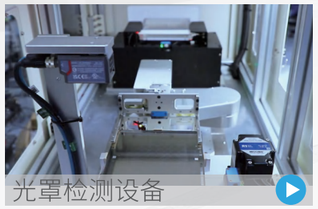
| 型号 | PTE-121 | PTE-131 | PTE-141 |
|---|---|---|---|
| Load port数量 | 2 | 3 | 4 |
| 搬送对象 | 300mm wafer:直径300±0.2mm.厚度775μm | | |
| 兼容载具 | 25-slot 300mm FOUP（SEMI E47.1） | | |
| | 25-slot 300mm FOSB（SEMI M31） | | |
| 电源 | 单相交流220V±10%，50/60Hz±5%，4KVA(含FFU) | | |
| 真空 | -80kPa~-90kPa | | |
| | 40L/min | 50L/min | 60L/min |
| 压缩空气 | 0.6MPa~0.7MPa | | |
| | 20L/min | 30L/min | 40L/min |

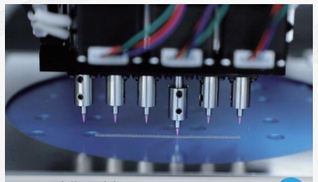
# Industrial Cases

# 行业案例

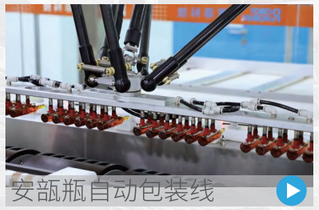
## 半导体行业


晶圆搬运机器人


光罩检测设备


LED排列机

## 生物医药行业


安瓿瓶自动包装线


输液袋自动摆盘

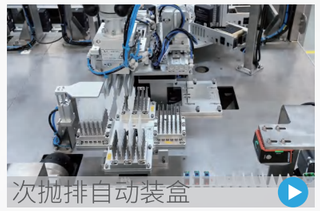

一次性注射器装箱设备

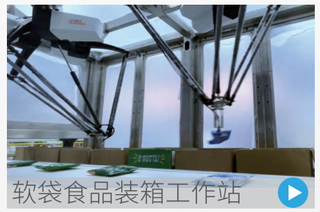

颗粒药包后道包装检测设备

## 食品日化行业

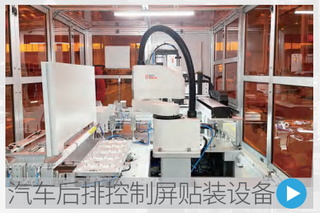

条状产品后道包装设备

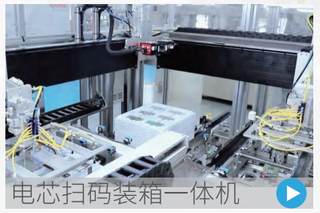

化妆品自动上盖设备

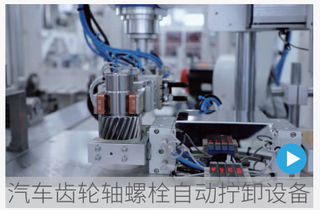

次抛排自动装盒


软袋食品装箱工作站

## 汽车零部件行业

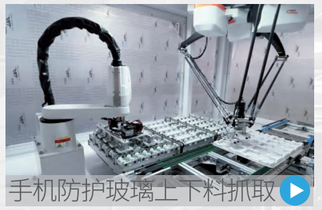

汽车后排控制屏贴装设备

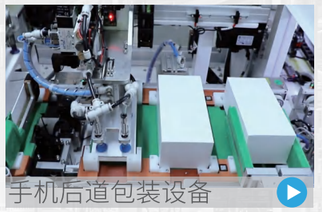

电芯扫码装箱一体机

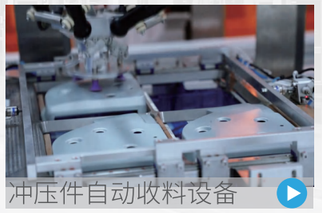

汽车齿轮轴螺栓自动拧卸设备

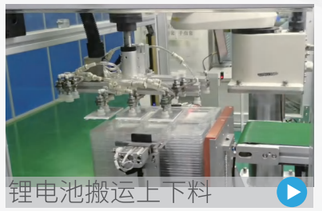

汽车零部件加工上下料及视觉检测设备

## 3C行业


手机防护玻璃上下料抓取


手机后道包装设备


冲压件自动收料设备


锂电池搬运上下料

## 智能仓储行业


潜伏式AGV搬运移载


复合移动机器人


辊筒输送移动机器人

更多视频

**25**个
出口国家

**30**个
国内销售省级行政区

**14**处
国内服务驻点

**24**H
服务在线+技术培训







# After-sales Service

## 售后服务