



浙江科钛机器人股份有限公司
Zhejiang CoTEK Robotics Co., Ltd.

地址: 浙江杭州滨江区伟业路1号高新软件园3号楼1楼

邮编: 310053

邮箱: cotek@cotek-robotics.com

电话: 0571-87210237

传真: 0571-87210237



公众号二维码



网站二维码

科钛机器人

科技创新，演绎中国智造



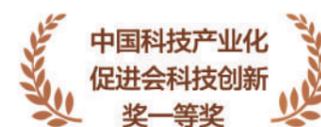
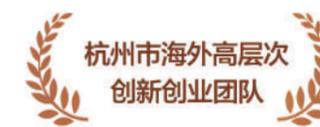
自主移动机器人 核心控制技术领跑者

Control-Technology Leader for Autonomous Mobile Robots

浙江科钛机器人股份有限公司
Zhejiang CoTEK Robotics Co., Ltd.



企业荣誉 QUALIFICATION & HONORS



公司介绍 ABOUT COTEK

浙江科钛机器人股份有限公司成立于2016年，公司总部和技术研发中心坐落于杭州滨江。公司专注于企业内部工业车辆的无人驾驶控制器、物流机器人、多智能体调度系统研发、生产、销售及服务，致力于市场提供具有国际竞争力的机器人技术、产品和物流自动化整体解决方案，目前公司已成为国内无人化智能工业车辆市场上的龙头企业。公司技术实力强劲，拥有完全自主知识产权的全系列导航与精确定位技术（激光、视觉、二维码、惯导等）、工业车辆无人驾驶控制技术、多智能体分布式协作技术、基于深度学习的环境感知和动态路径规划技术，实现多个国际国内首创技术，申请/授权发明专利50多项。公司坚持自主创新，在自主无人系统方面的先进导航技术、先进运动控制技术以及机器人集群的协调控制技术都已成功进行成果转化和产业孵化，且公司多项成果填补了国内外行业技术空白。

团队简介 OUR TEAM

科钛机器人团队成员毕业于多伦多大学、浙江大学、中国科学技术大学、威斯康辛大学等全球知名院校，有着多年自主机器人与多机器人系统的开发经验，在智能机器人及工业车辆的运动控制、控制系统设计和开发方面，拥有机器人与无人系统的前沿研究及多年实践经验，具有相当的影响力。

团队实力雄厚，拥有多名院士、国家级高层次人才，人才储备丰富、素质高、专业性强，在智能移动机器人应用及自动化领域具备优秀的能力和丰富的经验与资源。

知识产权 INTELLECTUAL PROPERTY



更多专利，请登录科钛官网 www.cotek-robotics.com 了解

AMR Control Platform

SmartGo AMR控制器

产品概况

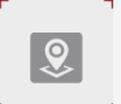
科钛核心SmartGo AMR控制器，是我司自主研发、具备完整知识产权和国际竞争力的自主移动机器人及工业车辆的车载控制系统。该系统以工控机为内核，具有高度集成性、高稳定性及高通用型等特点。科钛SmartGo AMR控制器支持多种常用导航方式并兼容各种主流硬件，实现各种机械结构与功能需求的导航运动控制，广泛适用于各类AMR与工业车辆及自主移动机器人。

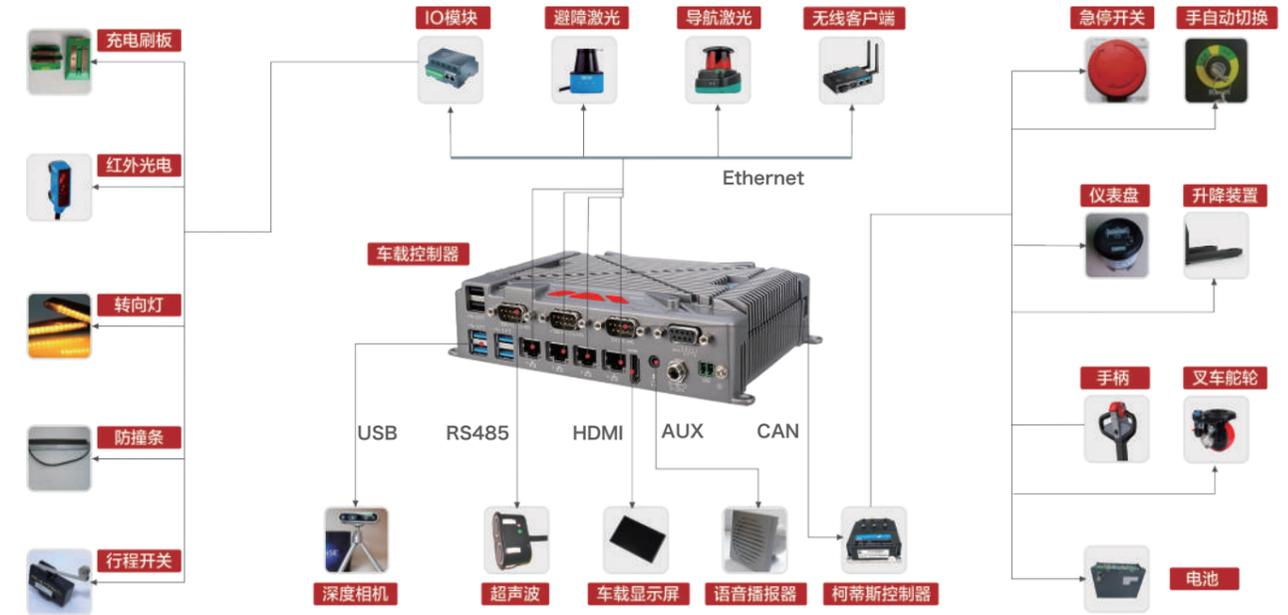
产品特征与优势

- 高适用性**
支持多种导航方式，满足各类复杂场景
- 高兼容性**
支持快速适配各种移动机器人和主流工业车辆
- 高安全性**
支持激光、防撞条、超声波、摄像头等方式的安全避障
- 高智能性**
支持物体识别功能，准确识别行人与物体

基本功能

控制器七大功能

 地图编辑 增加和修改路线、任务、车、点、线属性	 定位模块 支持激光SLAM、反光板定位、二维码、磁条	 导航模块 支持单舵轮、差速轮、全向轮运动	 自由配置 传感器、运动模型、参数、任务自定义	 数据可视化 实时地图、路线、任务状态、小车状态	 外设拓展 支持激光、相机、超声、网络、IO、PLC等硬件	 通用API接口 提供第三方开发的底盘、导航、定位、任务接口
--	---	---	---	---	---	--



产品型号	URC100/URC200	
产品尺寸	173mm*121mm*52mm	
导航方式	SLAM	适用于空旷大场景，无需加装标识物，快速部署
	反光板	适用于大型立体库位式仓储，精准稳定导航
	二维码	适用于大型电商立体式货架，超高精度导航
	磁条/RFID	适用于恶劣环境下的点到点式精准导航
外设接口	CAN	2*CAN
	RJ45	4*Intell 210千兆网卡
	USB	2*USB2.0+4*USB*3.0
	UART	2路RS232/485
	显示	HDMI
安全避障	激光避障	支持多路激光雷达安全避障
	3D相机避障	支持多路相机安全避障
	超声波	支持多路超声波安全避障
智能识别	行人识别	搭载视觉相机，智能精准识别行人，安全有效避让行人
	栈板识别	搭载视觉相机，精准定位栈板位姿，准确叉取栈板
	其他识别	用户可定制指定物体识别方案

Master Control System

Swarm Pro群智调度系统



产品概况

Swarm Pro群智调度系统专为协调多机器人联合作业而设计，支持服务器安装且支持直接安装在车载控制器上，车载控制器搭载有分布式调度系统的机器人支持单机无网络部署环境中使用、支持集群环境中随加随用的功能，适用于单一类型或多种类型的多机器人调度场景，同时可在不同操作系统如Windows、Linux平台使用，兼容性强。Swarm Pro群智调度系统具备智能任务分配，灵活调度、实时界面显示、交通协调、车辆管理、共享资源管理等功能，采用B/S架构设计，可随时随地使用任何电脑、PAD、手机等设备访问和操控。该系统广泛应用于仓储物流、自动化生产线、重工及汽车制造等行业。

产品特征与优势

实时监控

实时动态显示和查询AMR的位置信息、状态信息

人机交互

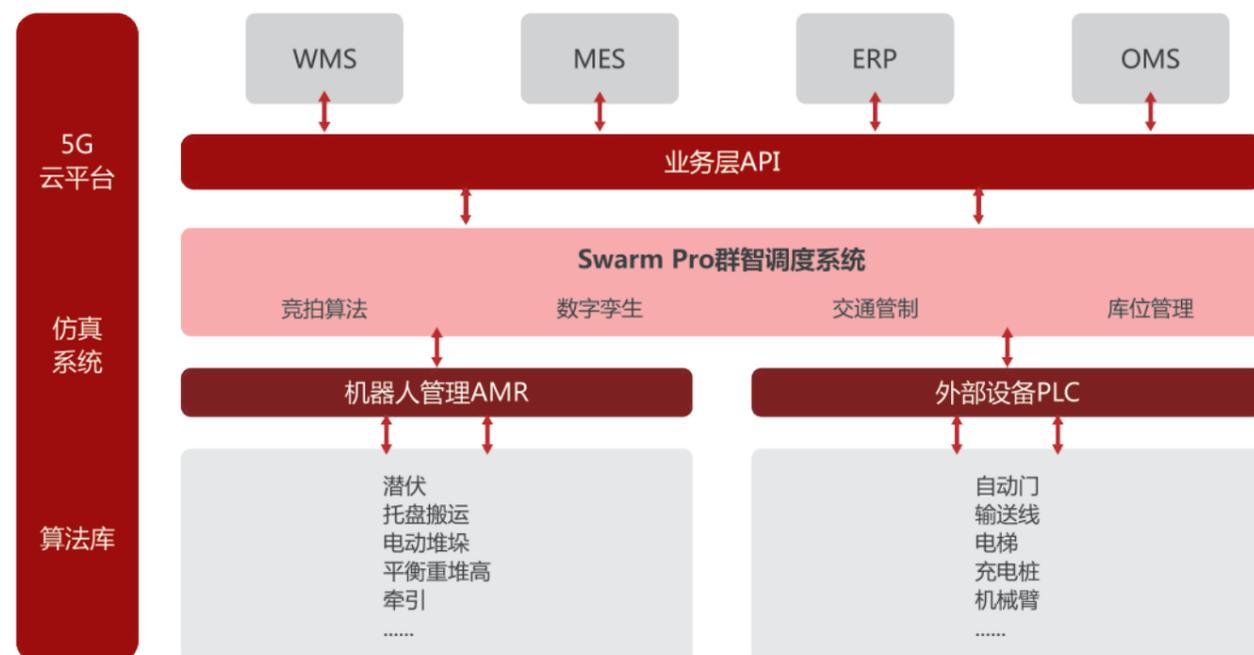
通过PAD、车载显示器、网页端、声光信息实现人机交互

地图模块

地图快速构建与编辑，动态地图更新

路径规划

静态最短路径规划，动态实时授权



Autonomous Latent Mobile Robots

潜伏系列机器人

产品概况

潜伏系列机器人（AMR）是一款根据物料运输实际需求而开发设计的产品，具有群智、自主高效、工业级应用等特征，可将托盘、料架、料箱等货物放置于车体上，通过平台举升将货物搬运至指定地点，可沿途站点停止也可指定站点停止，适用于运输频繁、物料周转灵活的生产体系。产品拥有完整自主知识产权及多项核心专利，性能达到国际一流水平，能满足自动化工厂、智能仓储“货到人”等不同需求。

产品特征与优势

高精度定位与导航
科钛自主研发的C-Navi高精度激光/激光SLAM导航技术，重复定位精度可达毫米级，导航精度10mm，停止精度10mm

工业级
外观设计紧凑小巧，车身材质坚实耐用，举升组件强力优化，驱动性能升级，负载能力可达1500kg，赋能更多工业场景应用

群智性 工业级			
基本参数	型号	CI08	CI10
	导航方式	二维码	激光SLAM
	额定荷载 (kg)	800	1000
	自重(kg)	130	345
车辆尺寸	举升方式	电动举升	电动举升
	外形尺寸 L/W/H(mm)	940/650/250	1010/920/285
运动性能	旋转直径(mm)	996	1360
	举升高度(mm)	60	50
	离地间隙(mm)	25	20
	举升台面大小L/W(mm)	800/590	905/805
	货架与AMR独立旋转功能	具备	具备
电池规格	行走速度 (满载/空载) (m/s)	1.5/2	1.0/1.5
	停止位置精度(mm)	10	10
	电池电压/容量 (V/Ah)	48/35	48/35
安全防护	充电方式	自动/手动	自动/手动
	续航能力(h)	8	8
	防撞条检测	360°检测	360°检测
	声光告警	具备	具备
	全时急停按钮	具备	具备
	激光多级避障	具备	具备



Autonomous Pallet Jacks

CP20托盘搬运机器人

产品概况

CP20托盘搬运机器人 (AMR) 是一款基于分布式调度系统的手自一体的自动导航机器人, 具有高精度定位与导航、窄通道应用、低成本等特点。产品搭载科钛自主研发SmartGO车载控制系统, 实现自动分配任务、自动装卸托盘、自动搬运物料、自动充电等功能, 配合Swarm Pro群智调度系统, 对接ERP、MES、WMS系统, 可实现完整的企业内部物流自动化、无人化和智能化, 为用户提供高精度、高可靠性的物流自动搬运解决方案。

产品特征与优势



窄通道

车型设计紧凑、适应窄通道叉取需求, 可承载2000kg货物, 连续工作长达8h



低成本

极致的制造成本, 超高的投资回报率, 机器人使用成本接近1:1替换

基本参数		
型号	CP20	
导航方式	激光/激光SLAM	
额定荷载 (kg)	2000	
载荷中心距(mm)	600	
自重 (含电池) (kg)	450	
车辆尺寸		
外形尺寸L/W/H(mm)	1695/825/2170	
货叉尺寸S/E/L(mm)	55/170/1150	
货叉外宽(mm)	540/600/685(可选)	
运动性能		
行走速度 (满载/空载) (m/s)	1.5/1.8	
停车精度(mm)	10	
导航精度(mm)	10	
托盘为1200宽×1000长的通道宽度(mm)	1950	
转弯半径(mm)	1565	
电池规格		
电池电压/容量 (V/Ah)	24/120	
充电方式	自动/手动	
续航能力(h)	6-8	
安全防护		
RGB-D相机人形和车辆识别, 细小障碍物检测	前向	
单激光180°避障 (可选配双激光270°避障)	前向	
超声波	两侧	
叉尖红外检测	后向	
托盘到位检测	后向	
机械接触式防撞条	前向、前方两侧	
全时急停按钮	前向/两侧	

窄通道 低成本



Autonomous Pallet Jacks

CP20-S托盘搬运机器人

产品概况

CP20-S托盘搬运机器人 (AMR) 是一款应对物流、大型仓储等大场地、远距离运输、高速搬运要求的高效率、高安全、高适应性的机器人, 具有极速、自主感知等特征。该车型开箱即用, 采用去中心化分布式管理, 极简UI操作界面, 无需专业系统人员, 用户可自主更新工作任务, 适合所有员工操作。根据科钛自主研发的激光SLAM、激光反光板及视觉融合感知等多场景的稳定导航和环境感知技术, 实现全方位的分级避障、人形识别、托盘识别、空位识别, 从激光、视觉、人形识别、防撞条到机械断电, 全面提高作业智能化程度及安全程度。

产品特征与优势



极速

最高运行速度可达2.7m/s, 快速出入库、快速转向衔接



感知

自主库位感知与识别、激光库位空满状态检测, 自主决策不规则物体落货与取货, 稳定高效

基本参数		
型号	CP20-S	
导航方式	激光/激光SLAM	
额定荷载 (kg)	2000	
载荷中心距(mm)	600	
自重 (含电池) (kg)	630	
车辆尺寸		
外形尺寸L/W/H(mm)	1866/730/2170	
货叉尺寸S/E/L(mm)	55/170/1150 (1220)	
货叉外宽(mm)	540/685(可选)	
运动性能		
行走速度 (满载/空载) (m/s)	2.3/2.7	
停车精度(mm)	10	
导航精度(mm)	10	
托盘为1200宽×1000长的通道宽度(mm)	2680	
转弯半径(mm)	1700	
电池规格		
电池电压/容量 (V/Ah)	24/160	
充电方式	自动/手动	
续航能力(h)	6-8	
安全防护		
RGB-D相机人形和车辆识别, 细小障碍物检测	前向	
单激光180°避障 (可选配双激光270°避障)	前向	
超声波	两侧	
叉尖视觉、红外双重检测	后向	
托盘到位检测	后向	
机械接触式防撞条	前向、前方两侧	
全时急停按钮	前向/两侧	

极速 感知



Autonomous Stacker

电动堆垛系列机器人

产品概况

电动堆垛系列机器人（AMR）是一款针对智能仓储和车间物流解决方案的自动导航机器人，具有高性价比、高可靠性等特点。产品高强度的车身和坚固耐用的底盘，确保货叉轻松处理重型货物；双轮设计使得行驶平稳流畅，车轮坚固耐磨，噪音小。产品基于科钛自主研发车载控制系统及控制器，为用户提供高精度、高可靠性的物流自动搬运解决方案。

产品特征与优势



高性价比

拥有国际领先的自主知识产权导航技术与控制器以及全套硬件系统，整体更具性价比，投资回报率高



高精度

科钛自主研发的C-Navi高精度激光/激光SLAM导航技术，重复定位精度可达毫米级，导航精度10mm，停止精度10mm

基本参数	型号	CS16	CS20
	导航方式	激光/激光SLAM	激光/激光SLAM
额定荷载(kg)	1600	2000	
载荷中心距(mm)	600	600	
自重(含电池)(kg)	1270	1420	
车辆尺寸	外形尺寸 L/W/H(mm)	2070/850/1970	2180/1030/2170
	门架最大提升高度(mm)	3000	2700
	起升最高时门架高度(mm)	3425	3347
	货叉尺寸 S/E/L(mm)	60/170/1150	65/185/1150
	货叉外宽(mm)	570	680
运动性能	行走速度(满载/空载)(m/s)	1.0/1.2	1.0/1.2
	停车精度(mm)	10	10
	导航精度(mm)	10	10
	托盘为1200宽×1000长的通道宽度(mm)	2995	2700
	转弯半径(mm)	2120	1683
电池规格	电池电压/容量(V/Ah)	24/160	24/202
	充电方式	自动/手动	自动/手动
	续航能力(h)	8	8
安全防护	RGB-D相机人形和车辆识别, 细小障碍物检测	前向	前向
	单激光180°避障(可选配双激光270°避障)	前向	前向
	超声波	两侧	两侧
	视觉、红外双重检测	后向	后向
	托盘到位检测	后向	后向
	机械接触式防撞条	前向、前方两侧	前向、前方两侧
	全时急停按钮	前向/两侧	前向/两侧

高性价比 高可靠性



Autonomous Counter-Balanced Stacker

平衡重堆高系列机器人

产品概况

平衡重堆高系列机器人（AMR）是一款无叉齿支撑的搬运机器人，产品具有高精度定位与导航、堆叠精准、多重安全防护等特点。基于科钛自主研发的C-Navi高精度激光/激光SLAM导航技术，通过高精度激光扫描仪获取叉车在环境中的位置，根据任务要求自主规划路径，此系列机器人能实现叉车在工位、线体及货架中精准叉取与放置托盘，实现精确定位与稳定行走以及叉车自动化运行与作业，满足不同规格的负载要求，适用于运输各种托盘、箱或纸卷等物料。

产品特征与优势



平衡有力

高强度车体设计，使车辆能够实现2000kg的平衡举升，运行稳定



堆叠精准

运用视觉相机，动态构建机器人运行轨迹，实现多层货物高精度堆叠

基本参数	型号	CB06	CB20
	导航方式	激光/激光SLAM	激光/激光SLAM
额定荷载(kg)	600	2000	
载荷中心距(mm)	500	500	
自重(含电池)(kg)	1355	2550	
车辆尺寸	外形尺寸 L/W/H(mm)	2074/960/2239	2860/1290/2295
	门架最大提升高度(mm)	2920	3800
	起升最高时门架高度(mm)	3896	4800
	货叉尺寸 S/E/L(mm)	35/100/920	40/122/1070
	货叉外宽(可调节)(mm)	200-560	250-700
运动性能	行走速度(满载/空载)(m/s)	1.0/1.5	1.0/1.5
	停车精度(mm)	10	10
	导航精度(mm)	10	10
	托盘为1200宽×1000长的通道宽度(mm)	3200	4000
	转弯半径(mm)	1100	1750
电池规格	电池电压/容量(V/Ah)	24/160	24/180
	充电方式	自动/手动	自动/手动
	续航能力(h)	6-8	6-8
安全防护	RGB-D相机人形和车辆识别, 细小障碍物检测	前向	前向
	单激光180°避障(可选配双激光270°避障)	前向	前向
	超声波	两侧	两侧
	视觉、叉齿双重检测	后向	后向
	托盘到位检测	后向	后向
	机械接触式防撞条	前向、前方两侧	前向、前方两侧
	全时急停按钮	前向/两侧	前向/两侧

平衡有力 堆叠精准



Autonomous Slim Stacker

薄背堆高机器人

产品概况

薄背堆高机器人（AMR）是一款针对智能仓储和车间物流的手自一体自动导航机器人，具有超窄通道应用、高性价比、多重安全防护等特点。产品搭载科钛自主研发SmartGO车载控制系统，实现自动分配任务、自动搬运物料、自动充电等功能，配合Swarm Pro群智调度系统，对接ERP、MES、WMS系统，多激光360°防护，满足流水线对接、低矮货架存放等场景需求，尤其适用于狭小通道和受限空间的作业环境。

产品特征与优势

超窄通道

紧凑的外形，搬运灵活小巧，直角转弯通道要求可降低至2米，适用于超窄通道与受限空间的货物搬运与存取，连续工作长达8小时

高性价比

拥有国际领先的自主知识产权导航技术与控制器及全套硬件系统，维护及升级便捷，作业场景范围广泛，投资回报率高，整体更具性价比

超窄通道 高性价比		
基本参数	型号	CS10-SLIM
	导航方式	激光/激光SLAM
	额定荷载 (kg)	1000
	载荷中心距(mm)	500
	自重 (含电池) (kg)	600
车辆尺寸	外形尺寸L/W/H(mm)	1450/1050/998
	货叉尺寸S/E/L(mm)	60/170/1000
	货叉外宽(mm)	600
运动性能	行走速度 (满载/空载) (m/s)	1/1.25
	货架起升高度(mm)	1600
	停车精度(mm)	10
	导航精度(mm)	10
	托盘为1200宽×1000长的通道宽度(mm)	2038
电池规格	转弯半径(mm)	1145
	电池电压/容量 (V/Ah)	24/160
安全防护	充电方式	手动/自动
	续航能力(h)	6-8
	RGB-D相机人形和车辆识别，细小障碍物检测	前向
	单激光180°避障 (可选配双激光270°避障)	前向
	超声波	两侧
	叉尖红外检测	后向
	托盘到位检测	后向
	机械接触式防撞条	前向、前方两侧
全时急停按钮	前向/两侧	

超窄通道 高性价比



Autonomous Towing Vehicles

牵引系列机器人

产品概况

牵引系列机器人（AMR）是一款针对智能仓储和车间物流解决方案的自动导航机器人，具有大负载、自主规划路线、多机群智协同、低成本等特点。产品基于科钛SmartGO AMR控制系统，主要用于一次性牵引多台物料小车或者室外小火车的物料配送，为用户提供高精度、高可靠的物流自动搬运方案。

产品特征与优势

高精度定位与导航

科钛自主研发的C-Navi高精度激光/激光SLAM导航技术，重复定位精度可达毫米级，导航精度10mm，停止精度10mm

多机群智协同

分布式多机群智协同技术，强大的算法和硬件支持，真正做到去中心化，实现移动机器人的自主决策、高效的路径规划和交通协调，减少中心计算节点的高算力要求，可同时协调1000台以上机器人

大负载 低成本		
基本参数	型号	CT40
	导航方式	激光/激光SLAM
	额定荷载(kg)	4000
车辆尺寸	自重 (含电池) (kg)	790
	外形尺寸L/W/H(mm)	1513(含拖钩)/880/2182
运动性能	牵引销中心高度(mm)	188/233/277/322 (可选)
	行走速度 (满载/空载) (m/s)	1.3/1.4
	最大爬坡度(满载/空载) (%)	3/5
	停车精度(mm)	10
	导航精度(mm)	10
电池规格	牵引力(60min) (匀速) (N)	600
	牵引力(5min) (起步) (N)	2000
	转弯半径(空载) (mm)	1600
安全防护	电池电压/容量(V/Ah)	24/210
	充电方式	自动/手动
安全防护	续航能力(h)	8
	RGB-D相机人形和车辆识别，细小障碍物检测	前向
	单激光180°避障 (可选配双激光270°避障)	前向
	超声波	两侧
	机械接触式防撞条	前向、前方两侧
	全时急停按钮	前向/两侧

大负载 低成本





柔性搬运系统

核心控制技术领跑者



自适应绕障：不仅可以准确识别静态障碍物，还能感知动态障碍物，如行人、车辆或移动设备。无论操作环境的繁忙与多变状态，自适应绕障系统都能持续工作、提供服务。



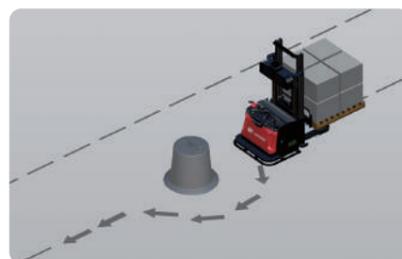
栈板自适应识别：采用先进图像技术，能够自主识别栈板姿态，支持正放正取，歪放正取，支持左右偏差最大可达25CM，角度±25°，精度可达±1.5CM。



货物堆叠：在传统货物取卸的基础上，依托于栈板自适应识别，能够实现货物精准堆叠，有效提升空间利用率。



货物堆叠



自适应绕障



栈板自适应识别

背景介绍

天眼库位检测视觉系统是一款基于深度学习图像识别技术的智能化解决方案，旨在实时监测库位使用情况。该系统采用机器视觉和人工智能技术，能够有效地识别和跟踪仓库中的货物、托盘、叉车和操作人员等对象，并将这些信息实时共享至用户的仓库管理系统和中控调度系统。

此外，天眼检测系统还具备红外检测功能，系统具备红外检测功能，使其在低光和无照明条件下也能可靠运行。这增加了系统的全天候性能，确保监测不受光照限制。

该系统不仅可以提供库位安全信息，还能辅助搬运机器人等智能化设备进行无人化作业，为打造柔性化视觉解决方案提供了强有力的支持，全面赋能智能制造和智慧物流领域。



库位状态感知

高智能性

智能库位管理

高操作性

人员/车辆安全监控

高精度性、高稳定性



天眼检测系统

核心控制技术领跑者



站点式环流作业

核心控制技术领跑者

通过智能搬运机器人构建站点式环流模式，将仓库变成流动式仓库。机器人沿环线运输，根据库位一站一站送货，随叫随停，打造高效搬运模式，提高生产效率，可高效完成同车间、跨车间、跨楼层平面等搬运任务。

特点与优势

- 环流作业，规划便捷
- 随叫随停，实现作业区不间断搬运模式
- 无需高精度对接，环境兼容性高

经济效益

单台价格低至5万元以内，实现24小时不间断作业，可节省3个人力成本，3~6个月收回成本



系统组成

- 调度系统
- 无人智能搬运车辆

适用场景

- 流水线搬运、固定点线搬运

背景介绍

立库配套搬运方案是为了满足立体仓库的搬运需求而设计的一体化解决方案。搬运机器人与仓库管理系统实现信息交互，智能规划最佳搬运路径，实现对搬运任务的实时监控及调度，完成毫米级搬运任务，提升仓储管理信息化、智能化、高效化程度。

特点与优势

- 实现搬运平面延伸，拓展有效对接
- 自动完成物料配送环节
- 全程无需人工介入，实现全面无人物流

经济效益

多种车型配套选择，平均价格5~8万，6~9个月内收回成本



系统组成

- 调度系统
- 看板系统
- 高空相机识别系统

适用场景

- 立体仓库储存
- 其他



立库配套搬运

核心控制技术领跑者



看板配料配送

核心控制技术领跑者

看板配料配送方案，以看板系统为核心，实现物料需求可视化管理。通过可视化方式，展示生产过程中搬运物料的需求和时间，有效提高生产效率和准确性。该方案适用于人工配料搬运、呼叫式配送搬运等场景。

特点与优势

- 实现复杂仓库区域人工配货、自动送货的高效作业模式
- 看板需求一目了然
- 适应小件化人工配料作业需求

经济效益

搬运效率提升30%以上，有效改善内部物流搬运准确率



- ### 系统组成
- 调度系统
 - 看板系统
 - 库位管理系统
 - 高空相机识别系统

- ### 适用场景
- 人工配料搬运
 - 呼叫式配送搬运
 - 其他

背景介绍

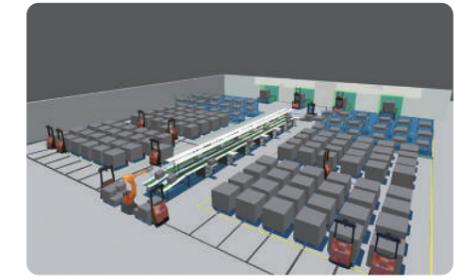
基于视觉识别技术的智能搬运解决方案，智能搬运机器人搭载高精度相机可实现自主识别货物姿态，通过图像处理和计算机视觉算法，高空相机实时更新库区货物情况，自主生成搬运任务，轻松应对各种复杂搬运场景，提高搬运效率及准确性。

特点与优势

- 无需人工监管，自动识别
- 主动更新识别库位有效信息
- 人工智能识别技术，自动生成任务

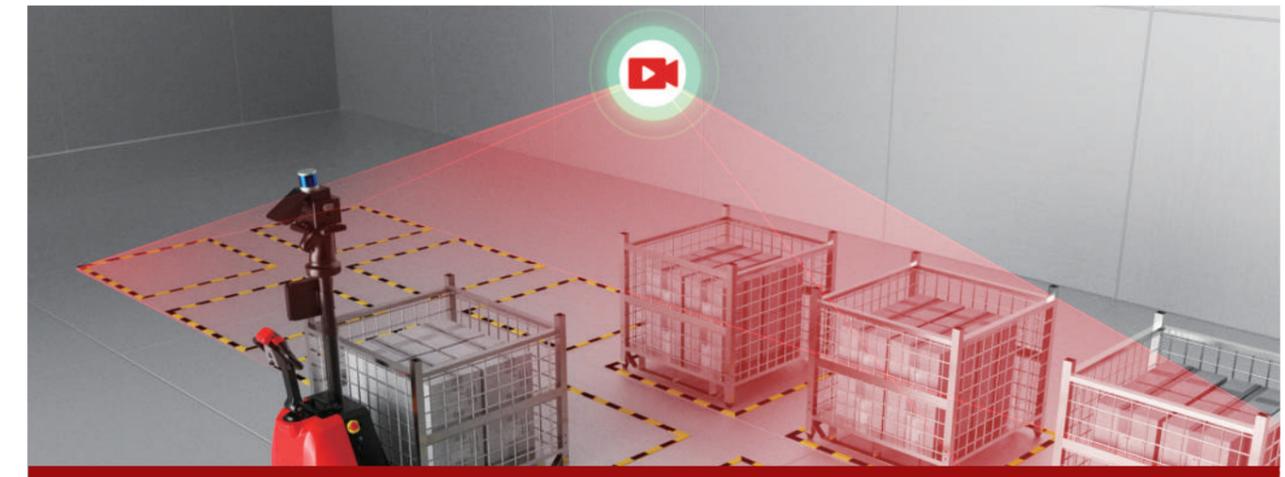
经济效益

低至百元级硬件成本，配套后可有效解决搬运“盲点”及人协同作业效率30%以上



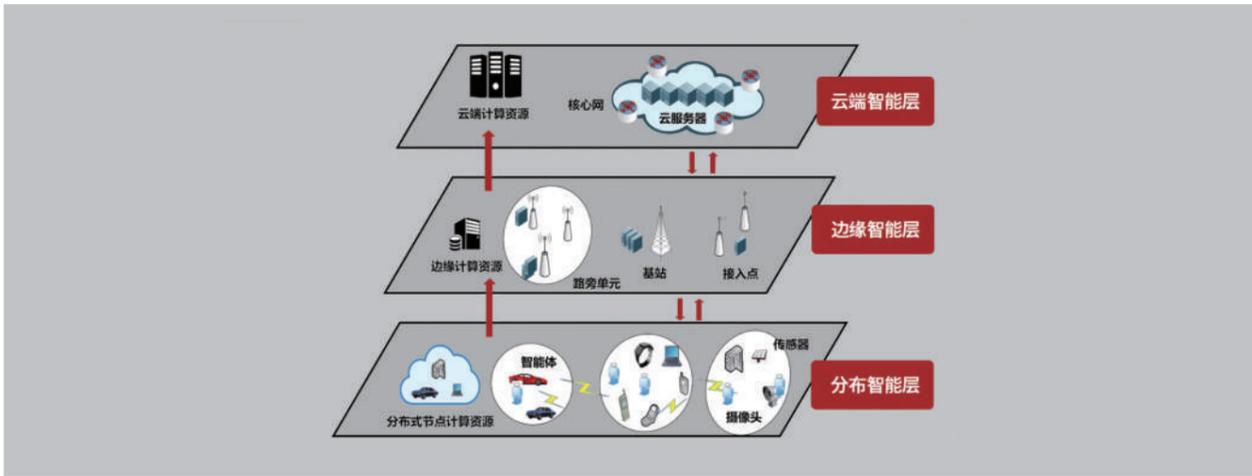
- ### 系统组成
- 调度系统
 - 库位管理系统
 - 高空相机识别系统

- ### 适用场景
- 托盘物料搬运
 - 库区管理
 - 其他



视觉感知自动配送

核心控制技术领跑者



5G方案

核心控制技术领跑者

智能搬运解决方案中应用5G通信技术，实现更高速的数据传输和更可靠的连接，智能搬运机器人可与云端、其他智能设备和基础设施实现数据交换，提升智能搬运机器人与控制系统的数据交换和指令传输效率。

特点与优势

- 无需WIFI，云端介入
- 实现可靠、高速数据传输
- 数据安全备份，实现远程信息同步共享

经济效益

提升数据交换和指令传输效率30%以上



适用场景

企业智慧工厂

系统组成

- 调度系统
- 看板系统
- 库位管理系统
- 高空相机识别系统
- 云端数据中心
- 无人智能搬运车辆
- 5G网络

背景介绍

数字孪生是指以数字化方式拷贝工厂的物理对象，精细还原真实世界场景细节，为园区、工业、机械、电子等众多行业提供可视化赋能。在虚拟空间中完成映射，从而提高产品研发制造的生产效率，提前预判出错的可能，实现节约生产成本，降低生产损耗的目的。

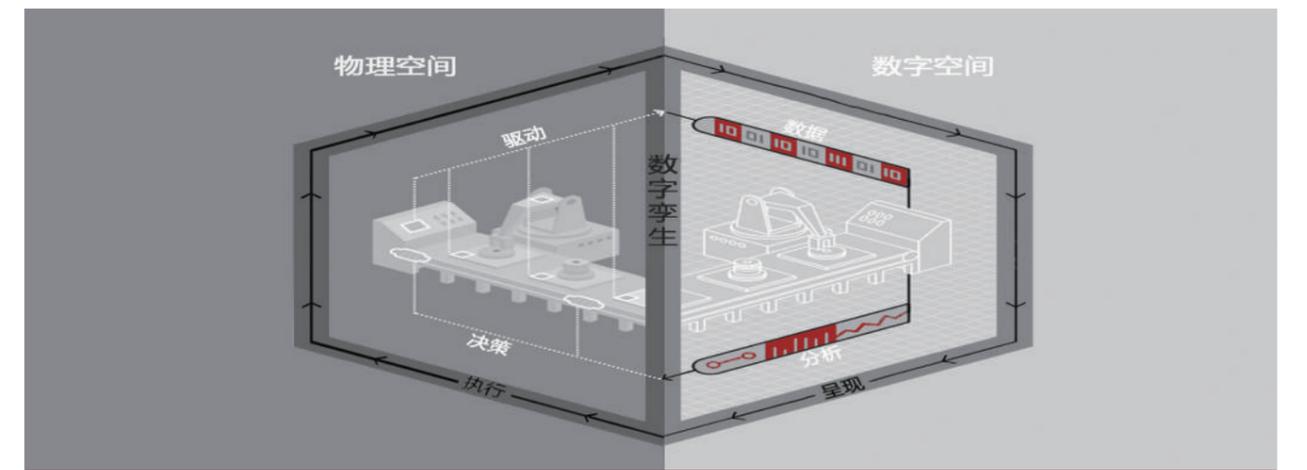
特点与优势

- 建立虚实双向反馈的通路，实现平台可视化
- 实现对物理空间的一比一高精重建，测试结果更加直观、真实
- 实时监控、系统交互操作和设备自动控制，形成服务闭环



系统组成

- 模型设计
- 生产布局
- 实时仿真
- 调度系统
- 物理车间
- 服务数据



数字孪生

核心控制技术领跑者

为智能移动赋能

Empowering mobility



智能家用机器人

陪伴机器人
教育机器人
清洁机器人
.....



CoTEK



智能医疗服务机器人

医药派送机器人
智能轮椅
....



智能工业机器人

搬运机器人
无人叉车
巡检机器人
...

特

智能特种机器人

军事机器人
爆防机器人
水下机器人
消防机器人
....



智能公共服务机器人

展馆导引机器人
快递送货机器人
宾馆服务机器人
...

