

ENGLISH
/ 简体中文



TRanbo

使用自走式机器人实现工序之间自动化搬运 TRanbo-7

Autonomous mobile robot for inter-process transfer



小巧的机身尺寸可以应对 800mm 的通道宽度

行驶部分和手臂部分

可以通过一个示教器进行操作

检测到工人接近并减速，最后停止

内置视觉系统（可选）

可修正停止时行驶部分的位置偏差，实现高精度作业

可使用非接触式（可选）自动充电

安全规格

使用安全激光扫描仪 持续监控

可以设置防护区和
警告区两个区域

在防护区域

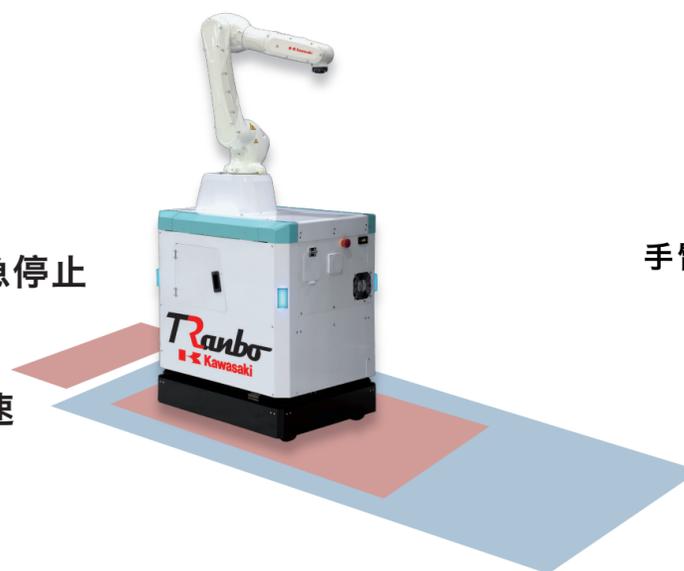
(使用安全信号) 检测到人或物体时:紧急停止

在警告区

(使用通用信号) 检测到人或物体时:减速

行驶时

监视行驶方向



臂动时

当监视人员接近
手臂活动范围外围时紧急停止

