想通过机器人实现自动化，但您是否遇到过以下问题？

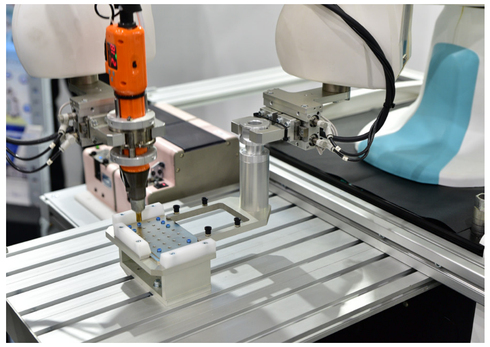
SCARA 机器人

六轴多关节机器人

使用两台单臂机器人组合时……

- 占地面积大
- 要将人类执行的多样化双手作业实现自动化非常复杂
- 系统化导致设计与启动工时超出预期
- 双臂可搬运的范围有限
- 设置双臂协同动作很麻烦
- 设置防止双臂之间相互干涉的功能比较繁琐

使用同轴双臂的 duAro，可在节省时间和成本的同时，一举解决问题！



一只手固定工件，另一只手拧螺丝

协作型双臂 SCARA 机器人的特点

系统简化

无需使用固定工件的夹具，系统结构更简洁。

双臂实现多任务，成本更低

可实现双臂特有的并行作业与协同作业。
使用通用夹爪和附件可低成本实现多种作业。

空间利用率提升

由于双臂为同轴结构，双手搬运范围更广，
且机器人周围无需占用额外空间。

安装与移动简便

配备脚轮的一体式结构，便于快速安装与移动。
无需设计和制造机器人底座，缩短启动工时。