

 **知行机器人**
ChangingTek ChangingTek Robotics (Suzhou) co., Ltd



国内领先的智能末端执行器产品
及视觉抓取解决方案供应商



领先的核心技术



国际化技术团队



过硬的产品质量



广泛的应用领域



公司简介

COMPANY PROFILE

知行机器人科技（苏州）有限公司成立于2018年8月，是一家集研发、生产、销售及售后服务于一体的国家级高新技术企业，总部位于苏州，致力于研发灵活、可靠、安全、智能的机器人手及智能操作系统。

知行机器人产品生产基地位于盐城市盐南高新区，知行智能装备（盐城）有限公司，同时在北京和深圳设有办事处，在北美、南美及欧洲有海外代理。自成立以来，已完成了数千万的A轮融资。

知行配备了成熟的研发团队，凭借专业的研发能力及产品创新能力，打造出知行手®产品系列，申请100余项知识产权并获得100余项授权以及20余项国内外大赛奖项。

知行自适应机器人手及智能抓取系统，广泛应用于教育、工业制造、仓储物流、生命科学、新零售、航空航天等领域，为行业客户提供先进的末端执行器及抓取解决方案。



荣誉资质

HONORARY ACHIEVEMENT



合作伙伴

COOPERATIVE PARTNER





国家级高新技术企业
 盐城市工程技术研究中心
 江苏省双创人才企业
 欧盟CE认证 欧盟ROHS认证
 ISO9001、ISO14001、ISO45001认证

近100余项知识产权 20余项国内外大赛获奖
 恰佩克技术创新产品奖
 高工金球奖
 中国机器人行业年度优秀产品奖

LUSTER



BOZHON 博众

ESTUN
埃斯顿自动化

BAOWU
宝武集团



目录

平动手

CTPM2F8S	8S平动两指手	02
CTPM2F14	14平动两指手	03
CTPM2F14S	14S平动两指手	04
CTPM2F20	20平动两指手	05
CTPM2F20S	20S平动两指手	06
CTPM2F26	26平动两指手	07
CTPM2F30	30平动两指手	08
CTPM2F40	40平动两指手	09
CTPM2F40S	40S平动两指手	10
CTPM2F60S	60S平动两指手	11
CTPM2F120	120平动两指手	12
CTPM2F185	185平动两指手	13
CTPM3F10	10平动三指手	14
CTPM2F60	60气动工业平动手	15

协作手

CTIM2F20	20协作两指手	16
CTPM2F50H	50H协作平动两指手	17
CTPM2F50	50协作平动两指手	18
CTAG2F90	90协作两指手	19
CTAG2F90-C	90-C协作两指手	20
CTM2F110	模块化两指手	21
CTAG2F120	120自适应两指手	22
CTAG2F120S	120S自适应两指手	23
CTMG3F60	抓握三指手	24
CTM3F123	模块化三指手	25
CTPM3F20	20协作平动三指手	26

伺服电机与电缸

CTSSM28	28伺服步进电机	27
CTSSM42	42伺服步进电机	28
CTSSM57	42伺服步进电机	29
CTMS-35-N	35微型推杆滑台	30
CTMS-42-N	42微型推杆滑台	31
CTMS-28-W	28微型推杆滑台	32
CTLA28-28	28电缸	33
CTLA42-42	42电缸	34
CTLA57-57	57电缸	35
CTLM45-45	45滑台	36
CTLM-60	60滑台	37

目录

重型手

CTHM3F460	重型模块化三指手	38
CTHM6F460	重型模块化六指手	39
CTHM2F630	行李箱两指抓手	40
CTHM4F630	行李箱四指抓手	41
CTHM5F530	重型仿生五指手	42
CTABG430	码袋手	43
CTABX400	多功能海绵吸盘手	44
CTABG100	直刺式破袋手	45
CTABGS200	吸抱一体手	46

应用系统

智能盘点机器人	47
仓储出入库系统	49
立库智能出入库系统	51
重载移动搬运系统	53
行李自动分拣系统	55
脉动生产装配系统	57

行业应用

工业平动手行业应用	59
协作手行业应用	60
重载手行业应用	61

型号定义规则

公司简称	夹具类型	指端数量	运动行程	规格	控制器	通讯方式	线缆类型	法兰	其他
CT	PM	2F	20	/	E0	M1	C3	F1	0
	M - 模块手	2F - 二指	毫米 mm	普通 — 无	内置 · E0	M1 - RS485	C3 - 3米	F1 - 普通法兰	0 - 无特殊定制
	PM - 平动手	3F - 三指		短款 — S	外置 · E1	M2 - I/O	C5 - 5米	F2 - 快换法兰	1 - 定制指端
	MG - 抓握手	4F - 四指		减速器 — R		M3 - CAN	C10 - 10米		2 - 定制外观
	MH - 重载手	6F - 六指				M4 - TCP/IP	S - 特殊定制		3 - 定制通讯模块
	AG - 自适应手					M5 - Profinet			4 - 定制防水等级

注：此为默认配置选项

知行手控制软件



操作简单

实时显示

数字孪生

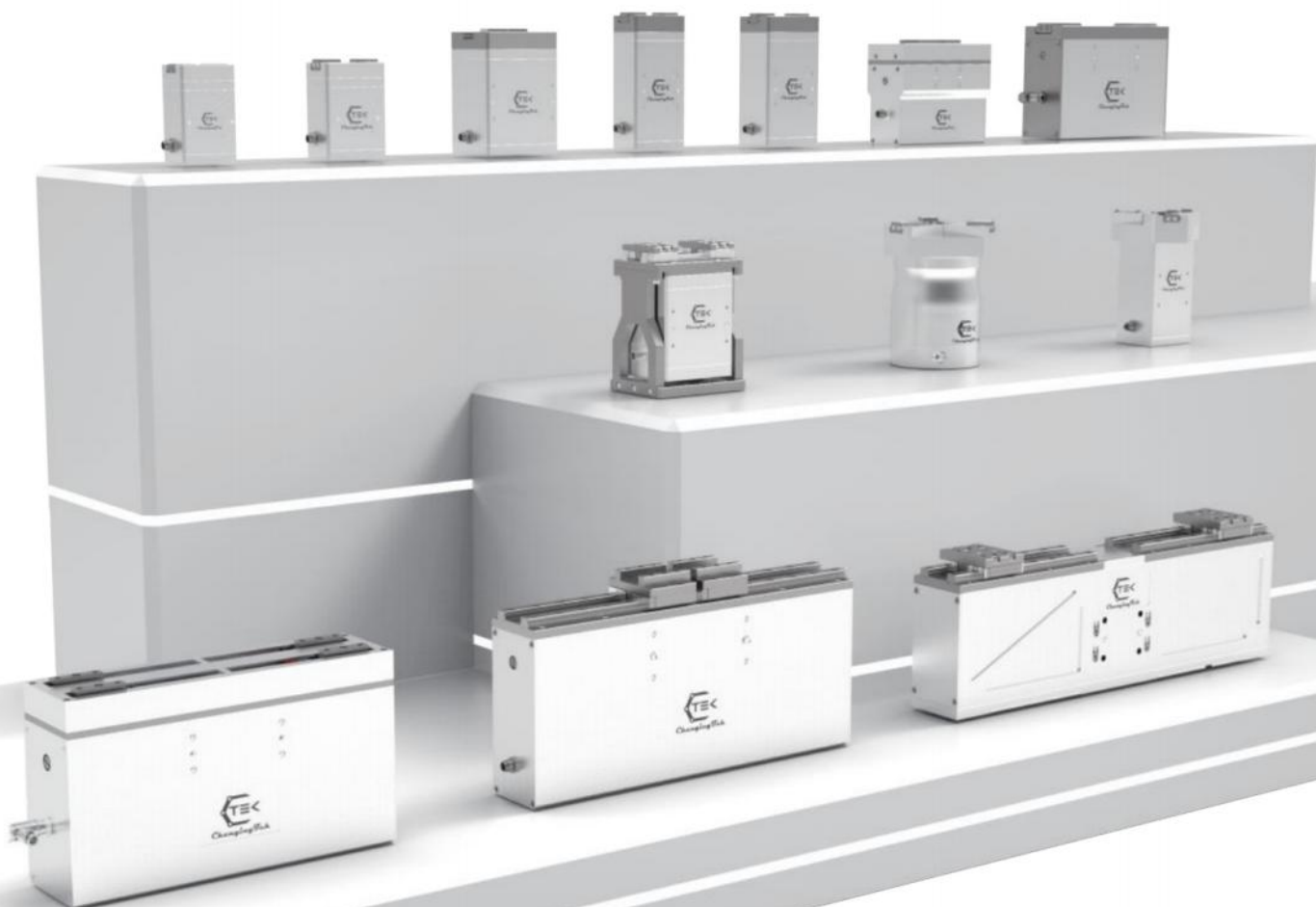
参数可调

动态监测






知行合一 创新致远

平动手



产品选型概览

产品及型号	夹持力(N)	最大推荐负载(kg)	总行程(mm)	开闭和速度(mm/s)	通讯方式
 CTPM2F8S	5	0.1	8	50	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F14	24	0.5	14	50	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F14S	18	0.35	14	50	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F20	24	0.5	20	50	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F20S	10	0.35	20	50	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F26	35	0.7	26	100	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F30	35	0.7	30	100	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F40	100	1.5	40	30	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F40S	80	1.5	40	30	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F60S	170	3.5	60	30	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F120	250	5	120	100	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F185	300-800	6-10	185	20-100	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM3F10	15	0.5	10	40	Modbus RTU(RS485)/IO
 CTPM2F60	300	5	60	20	Modbus RTU(RS485)/IO

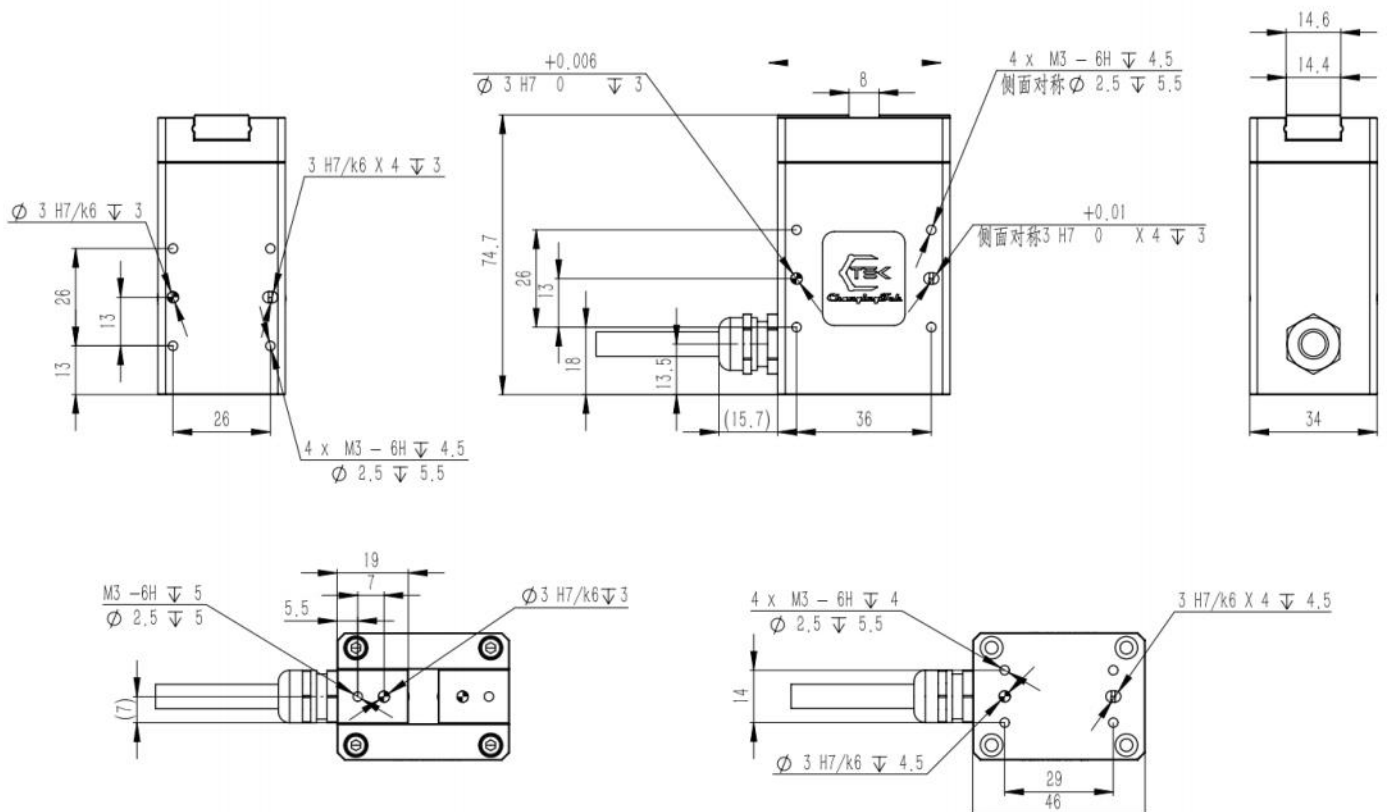
规格参数

8S平动两指手 型号：CTPM2F8S



名称	8S平动两指手	产品型号	CTPM2F8S
驱动方式	伺服驱动	最大行程	8 mm
最大夹持力	5 N	最大推荐负载	0.1 kg
最大抓取速度	50 mm/s	峰值电流	2 A
工作电压	24 V	重复定位精度	±0.02 mm
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	0.25 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O（可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等）		
<ul style="list-style-type: none"> • 驱控一体 • 精确控制 • 轻薄设计 • 高寿命 • 低维护 			

产品尺寸图



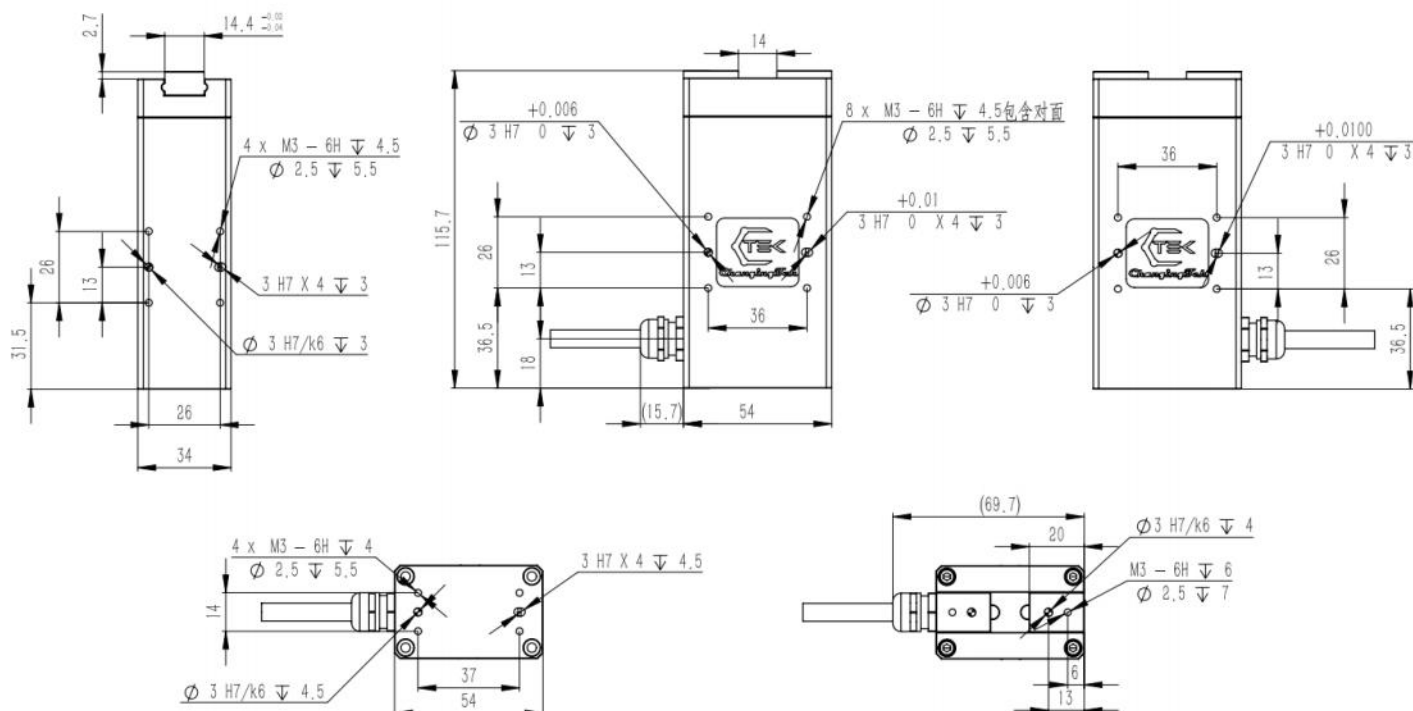
规格参数

14平动两指手 型号: CTPM2F14



名称	14平动两指手	产品型号	CTPM2F14
驱动方式	伺服驱动	最大行程	14 mm
最大夹持力	24 N	最大推荐负载	0.5 kg
最大抓取速度	50 mm/s	峰值电流	2 A
工作电压	24 V	重复定位精度	±0.02 mm
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	0.54 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 精确控制	• 轻薄设计
			• 高寿命
			• 低维护

产品尺寸图



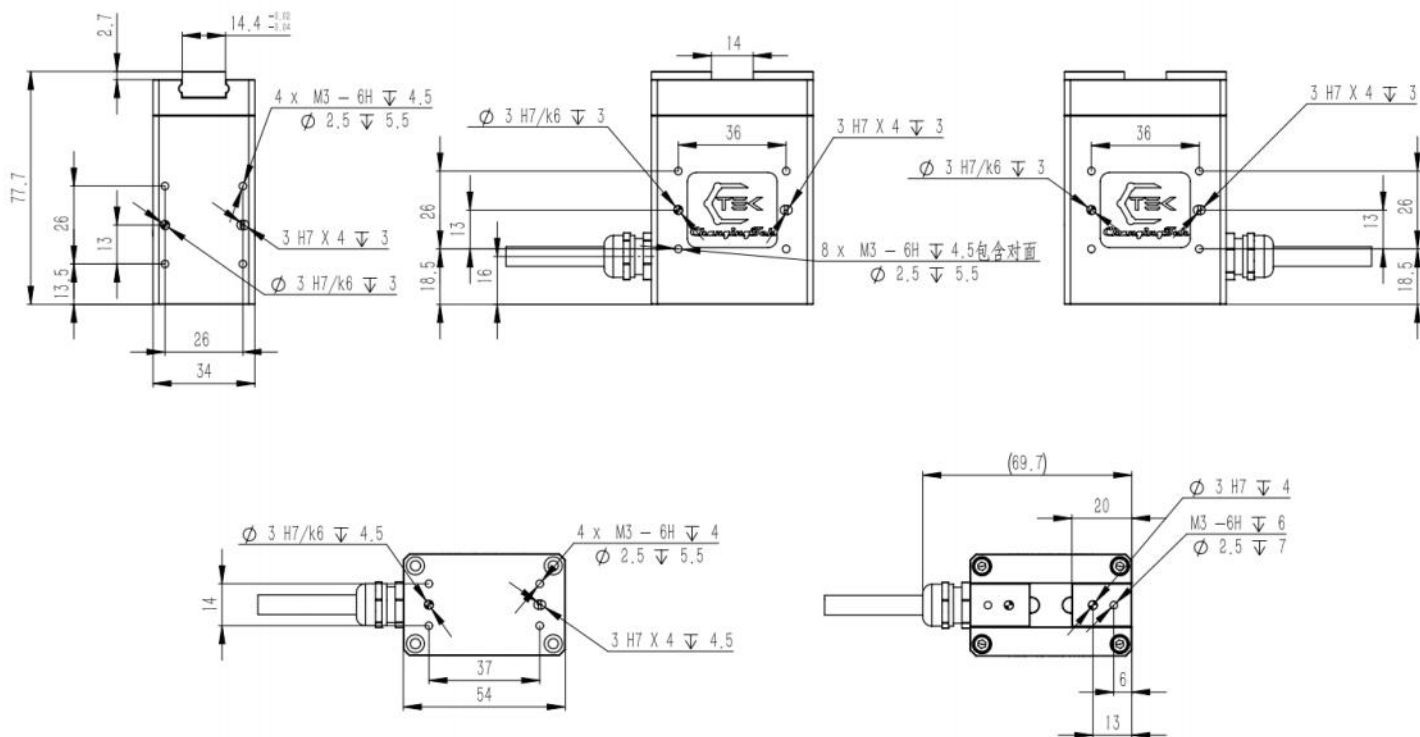
规格参数

14S平动两指手 型号：CTPM2F14S



名称	14S平动两指手	产品型号	CTPM2F14S
驱动方式	伺服驱动	最大行程	14 mm
最大夹持力	18N	最大推荐负载	0.35 kg
最大抓取速度	50mm/s	峰值电流	2A
工作电压	24V	重复定位精度	±0.02 mm
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	0.4 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下 (无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O (可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 精确控制	• 轻薄设计
			• 高寿命
			• 低维护

产品尺寸图



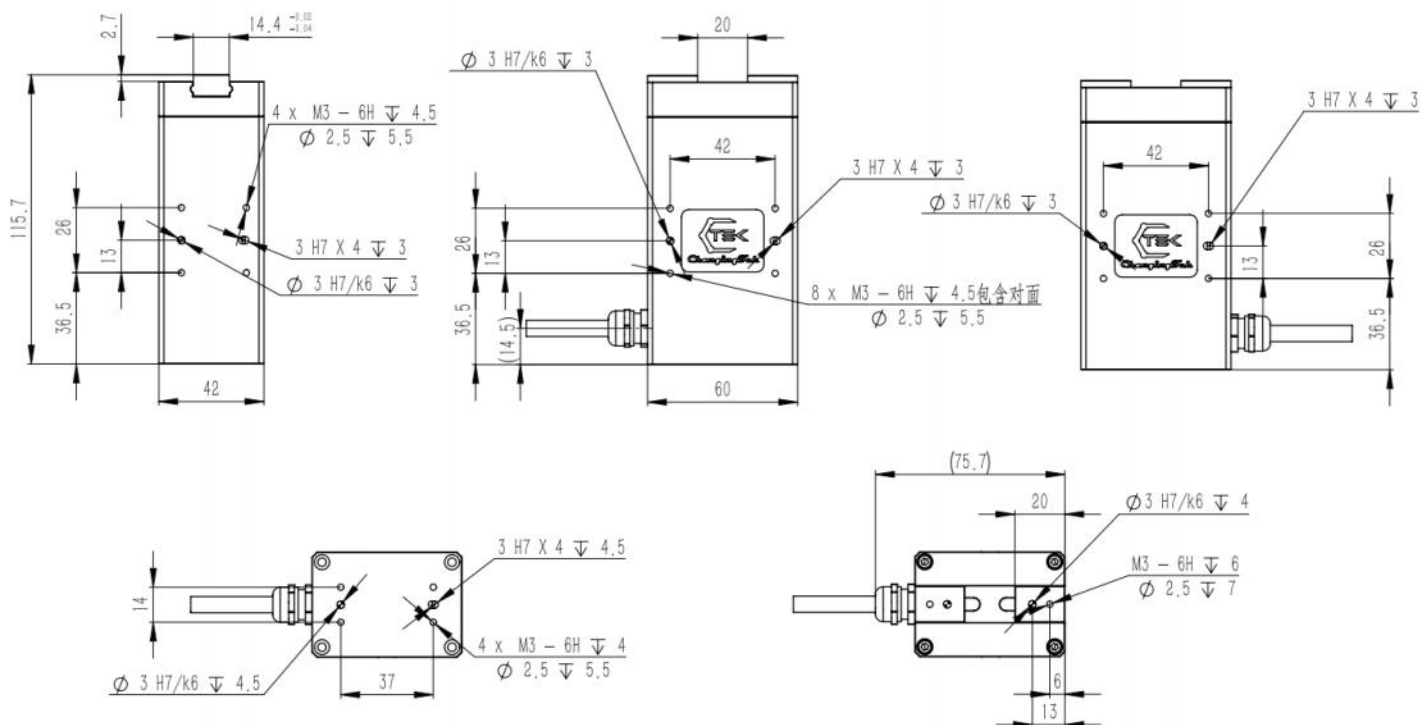
规格参数

20平动两指手 型号: CTPM2F20



名称	20平动两指手	产品型号	CTPM2F20
驱动方式	伺服驱动	最大行程	20 mm
最大夹持力	24 N	最大推荐负载	0.5 kg
最大抓取速度	50 mm/s	峰值电流	2 A
工作电压	24 V	重复定位精度	±0.02 mm
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	0.74 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 工业标准	• 精确控制
			• 轻薄设计
			• 高寿命
			• 低维护

产品尺寸图



SPECIFICATION

规格参数

20S两指平动手 型号：CTPM2F20S

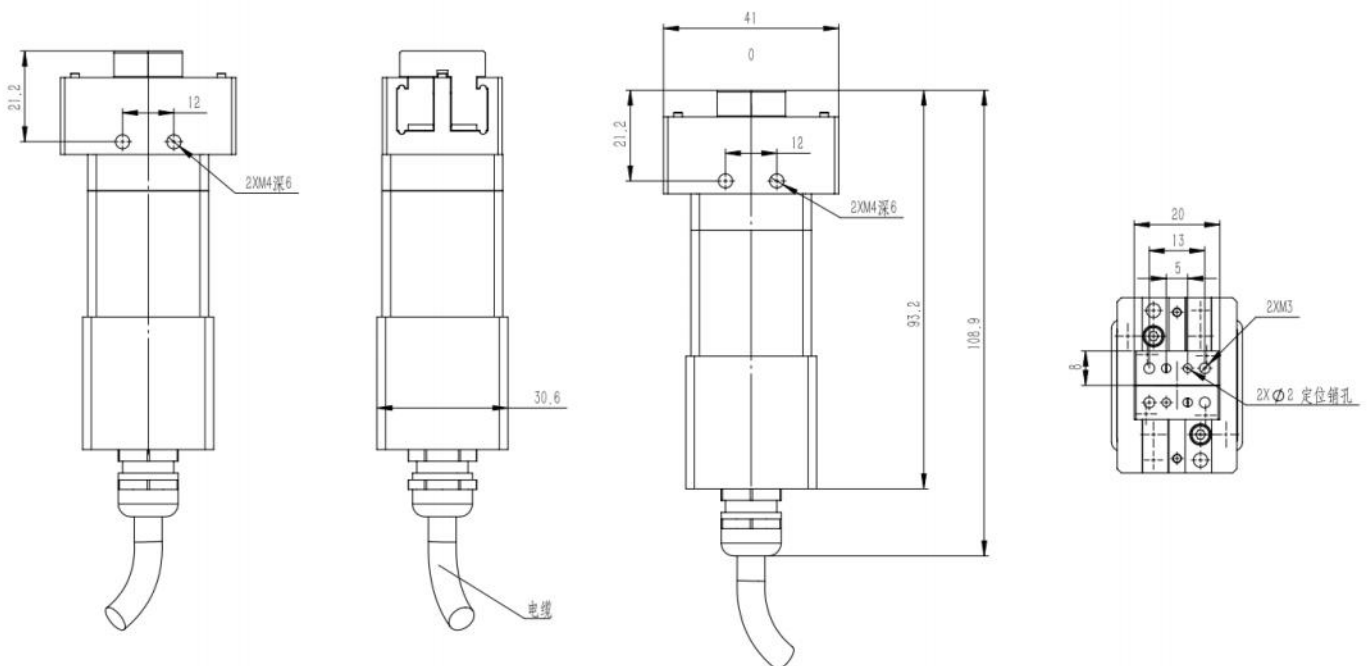


名称	20S两指平动手	产品型号	CTPM2F20S
驱动方式	伺服驱动	最大行程	20 mm
最大夹持力	10N	最大推荐负载	0.35 kg
最大抓取速度	50mm/s	峰值电流	2A
工作电压	24V	重复定位精度	±0.02 mm
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	0.3kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下（无结露情况下）		

通讯协议 Modbus RTU(RS485)、I/O（可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等）

- 驱控一体
- 精确控制
- 轻薄设计
- 高寿命
- 低维护

产品尺寸图



规格参数

26平动两指手 型号: CTPM2F26

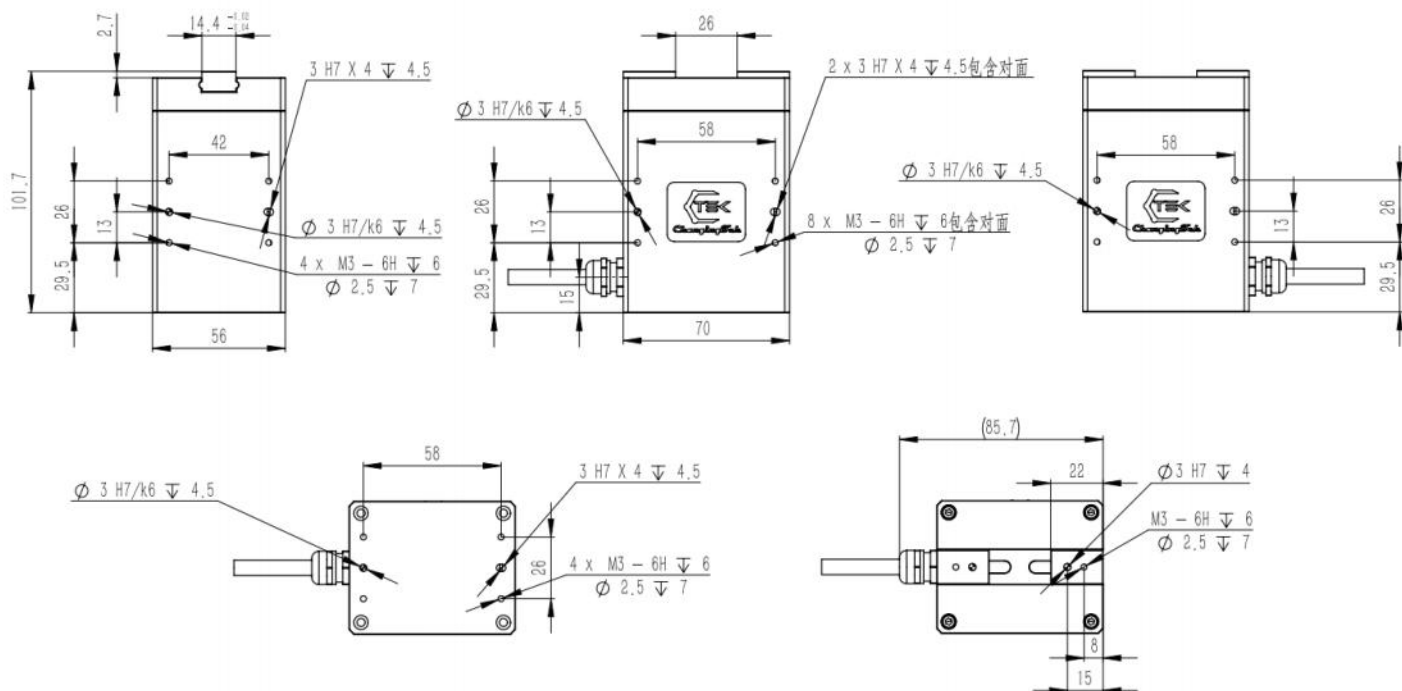


名称	26平动两指手	产品型号	CTPM2F26
驱动方式	伺服驱动	最大行程	26 mm
最大夹持力	35 N	最大推荐负载	0.7 kg
最大抓取速度	100 mm/s	峰值电流	2 A
工作电压	24 V	重复定位精度	±0.02 mm
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	0.9 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下(无结露情况下)		

通讯协议 Modbus RTU(RS485)、I/O (可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)

• 驱控一体 • 工业标准 • 精确控制 • 轻薄设计 • 高寿命 • 低维护

产品尺寸图



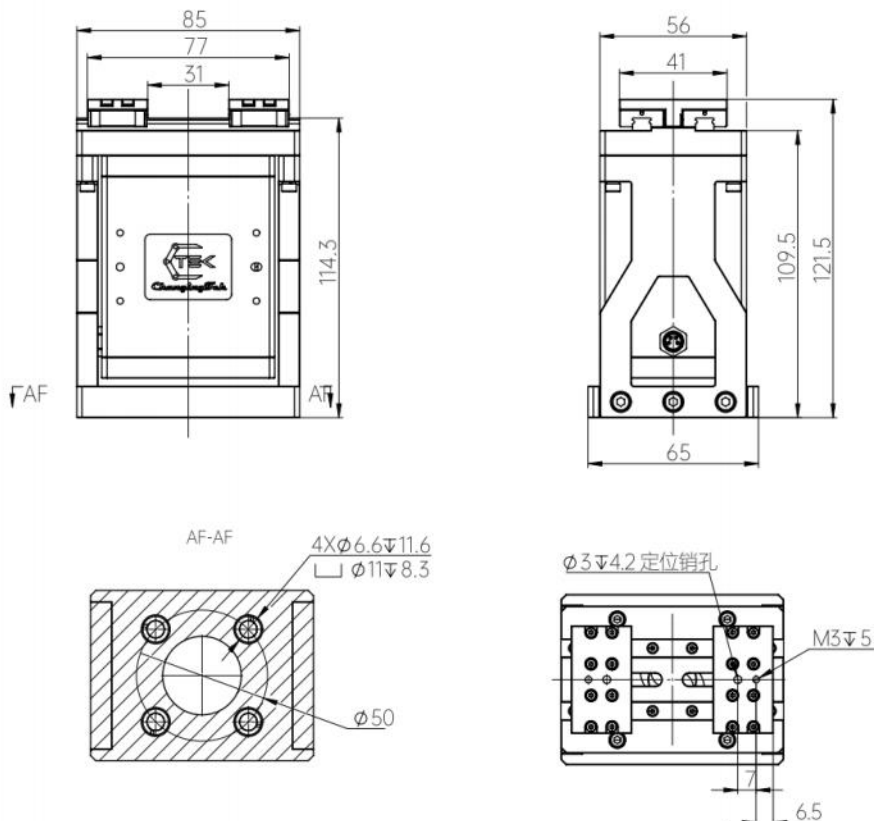
规格参数

30平动两指手 型号: CTPM2F30



名称	30平动两指手	产品型号	CTPM2F30
驱动方式	伺服驱动	最大行程	30 mm
负载允许力矩	MR:11.8 N.m, MP:7.4 N.m, MY:7.4 N.m,		
最大夹持力	35 N	最大抓取速度	100 mm/s
最大推荐负载	0.7 kg	峰值电流	2 A
重复定位精度	±0.02 mm	工作电压	24 V
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	1.2 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 精确控制	• 布置灵活
			• 高寿命
			• 低维护

产品尺寸图



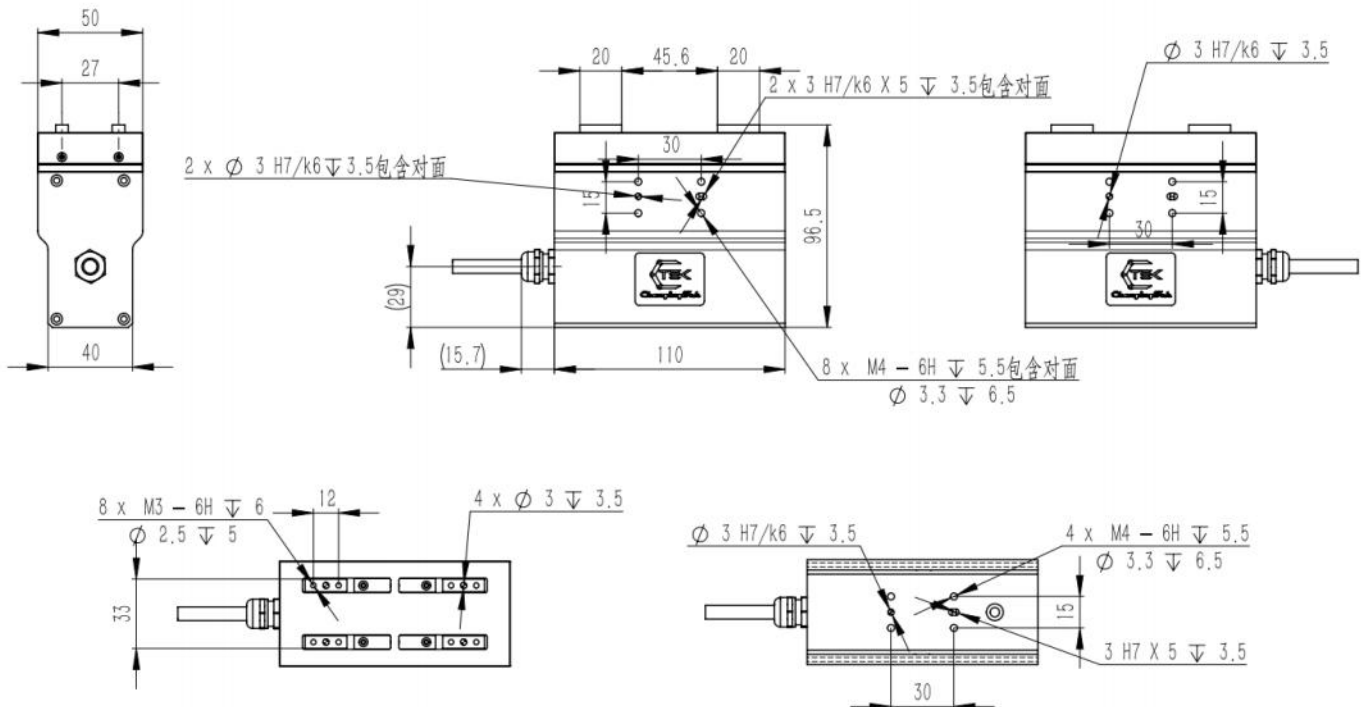
规格参数

40平动两指手 型号: CTPM2F40



名称	40平动两指手	产品型号	CTPM2F40
驱动方式	伺服驱动	最大行程	40 mm
负载允许力矩	MR:15.8 Nm, MP:9.6 Nm, MY:9.6 Nm		
最大夹持力	100 N	最大推荐负载	1.5 kg
最大抓取速度	30 mm/s	峰值电流	2 A
重复定位精度	±0.02 mm	工作电压	24 V
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	1.2 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 掉电自锁	• 体积紧凑
			• 大夹持力
			• 高寿命
			• 低维护

产品尺寸图



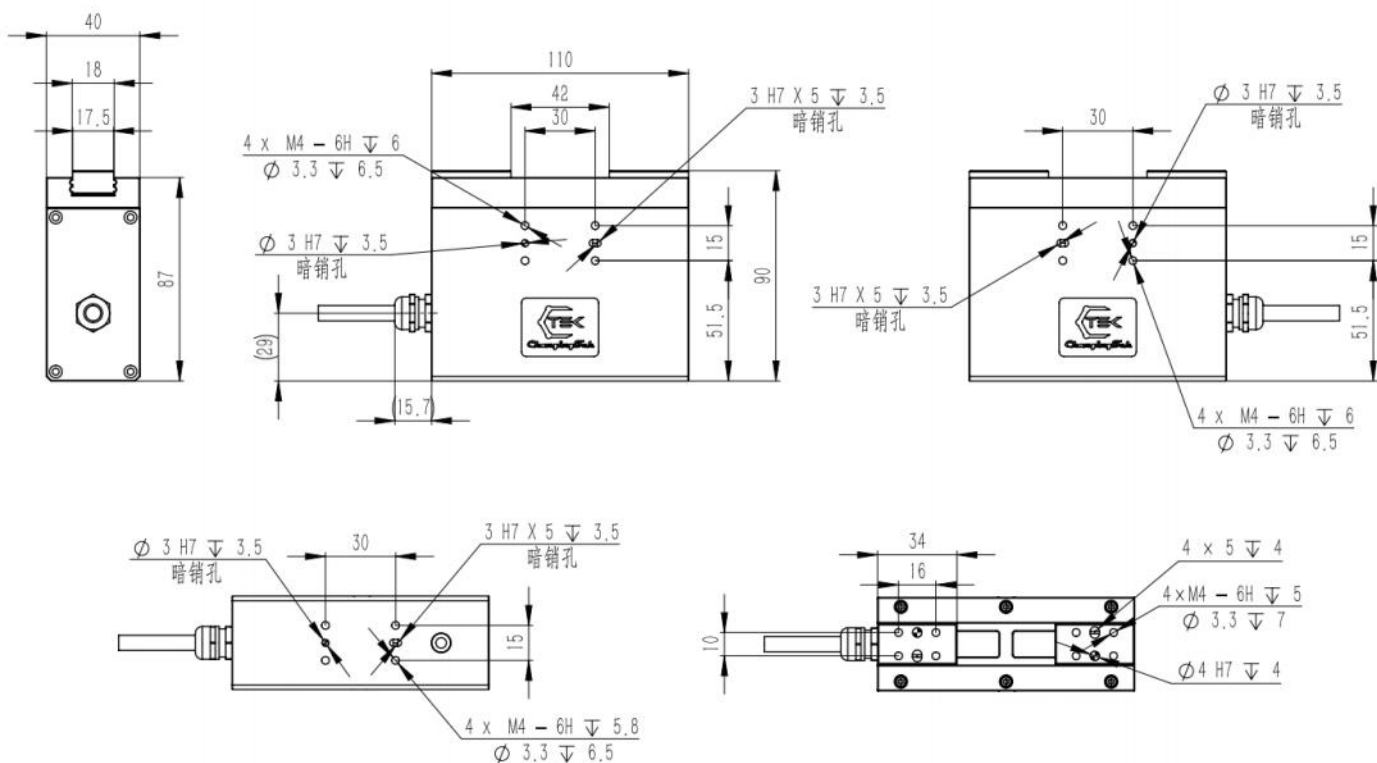
规格参数

40S平动两指手 型号: CTPM2F40S



名称	40S平动两指手	产品型号	CTPM2F40S
驱动方式	伺服驱动	最大行程	40 mm
负载允许力矩	MR:60 Nm, MP:30 Nm, MY:40 Nm		
最大夹持力	80 N	最大推荐负载	1.5 kg
最大抓取速度	30 mm/s	峰值电流	2 A
重复定位精度	±0.02 mm	工作电压	24 V
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	1.2 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 掉电自锁	• 体积紧凑
			• 大夹持力
			• 高寿命
			• 低维护

产品尺寸图



规格参数

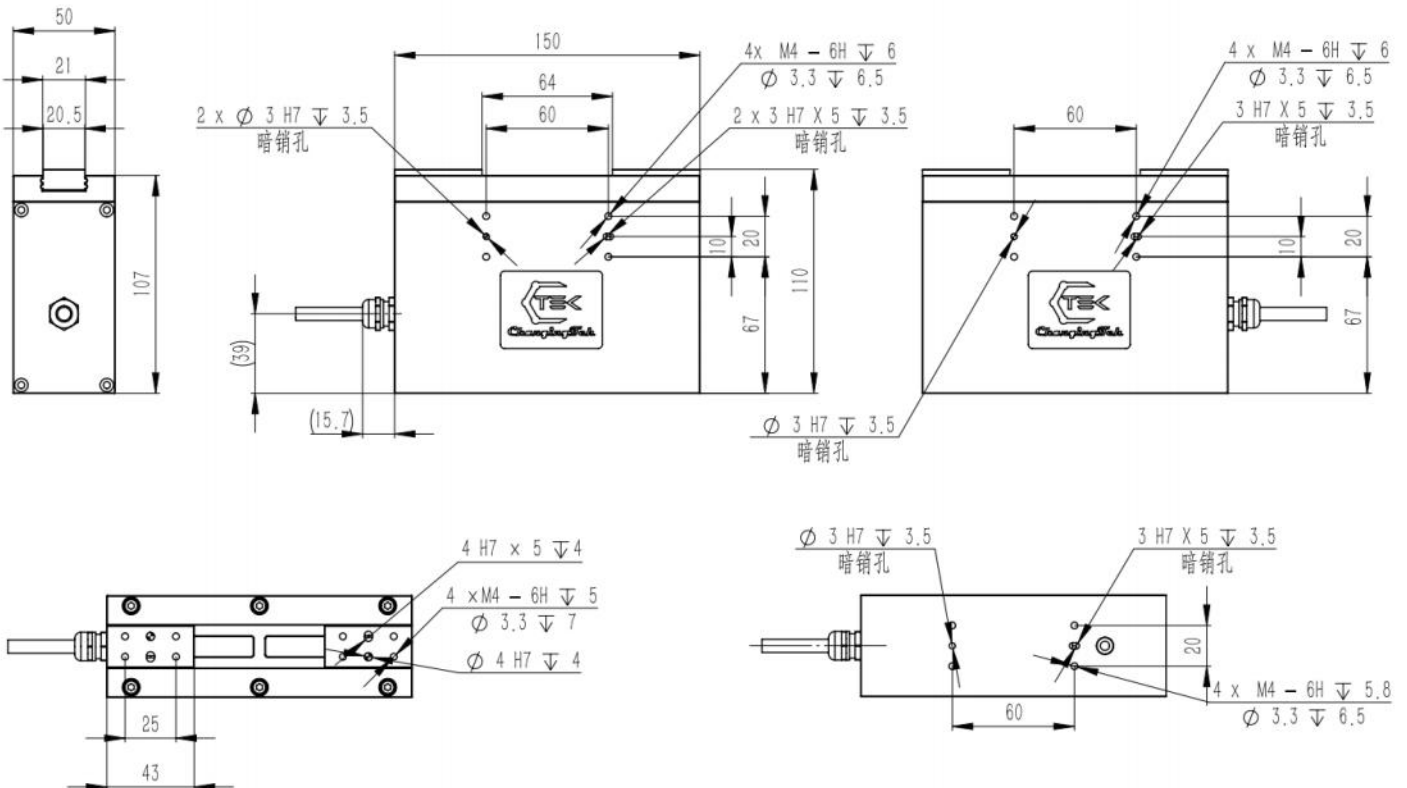
60S平动两指手 型号: CTPM2F60S



名称	60S平动两指手	产品型号	CTPM2F60S
驱动方式	伺服驱动	最大行程	60 mm
负载允许力矩	MR:60 Nm, MP:30 Nm, MY:40 Nm		
最大夹持力	170 N	最大推荐负载	3.5 kg
最大抓取速度	30 mm/s	峰值电流	2 A
重复定位精度	±0.02 mm	工作电压	24 V
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	2.2 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

• 驱控一体 • 掉电自锁 • 体积紧凑 • 大夹持力 • 高寿命 • 低维护

产品尺寸图



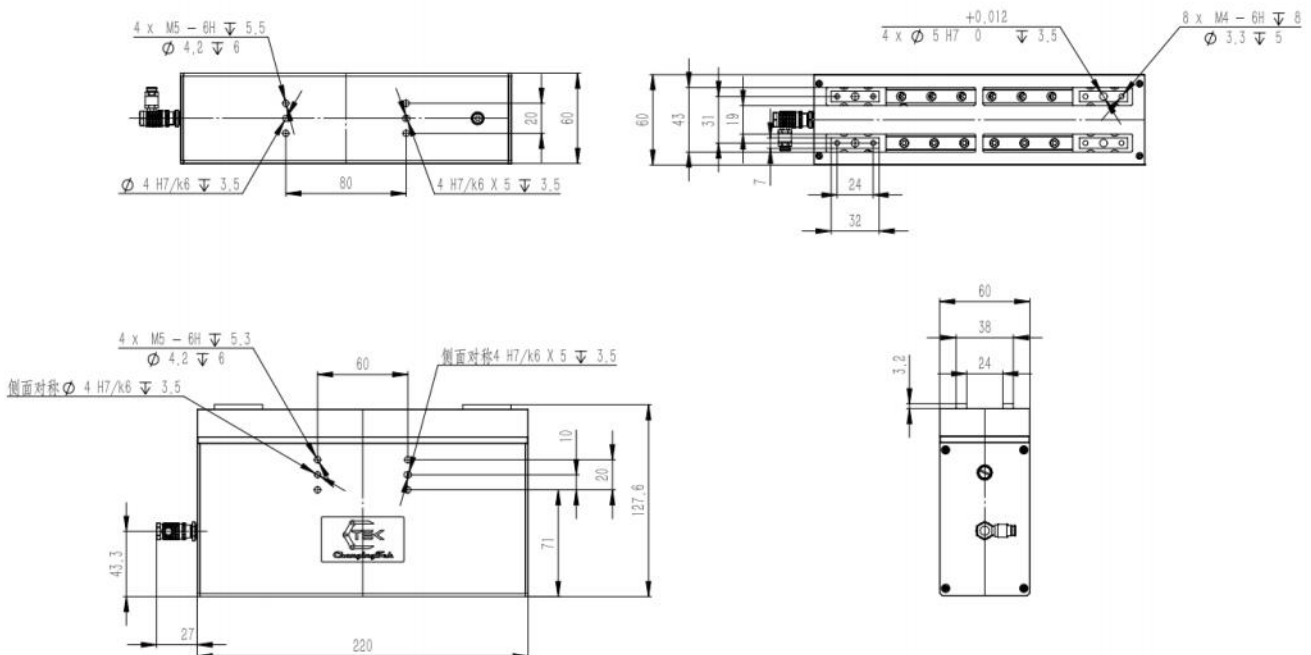
规格参数

120平动两指手 型号: CTPM2F120



名称	120平动两指手	产品型号	CTPM2F120
驱动方式	伺服驱动	最大行程	120 mm
负载允许力矩	MR:60 Nm, MP:30 Nm, MY:40 Nm		
最大夹持力	250 N	最大推荐负载	5 kg
最大抓取速度	100 mm/s	峰值电流	2 A
重复定位精度	±0.02 mm	工作电压	24 V
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	2.8 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 掉电自锁	• 体积紧凑
			• 大夹持力
			• 高寿命
			• 低维护

产品尺寸图



规格参数

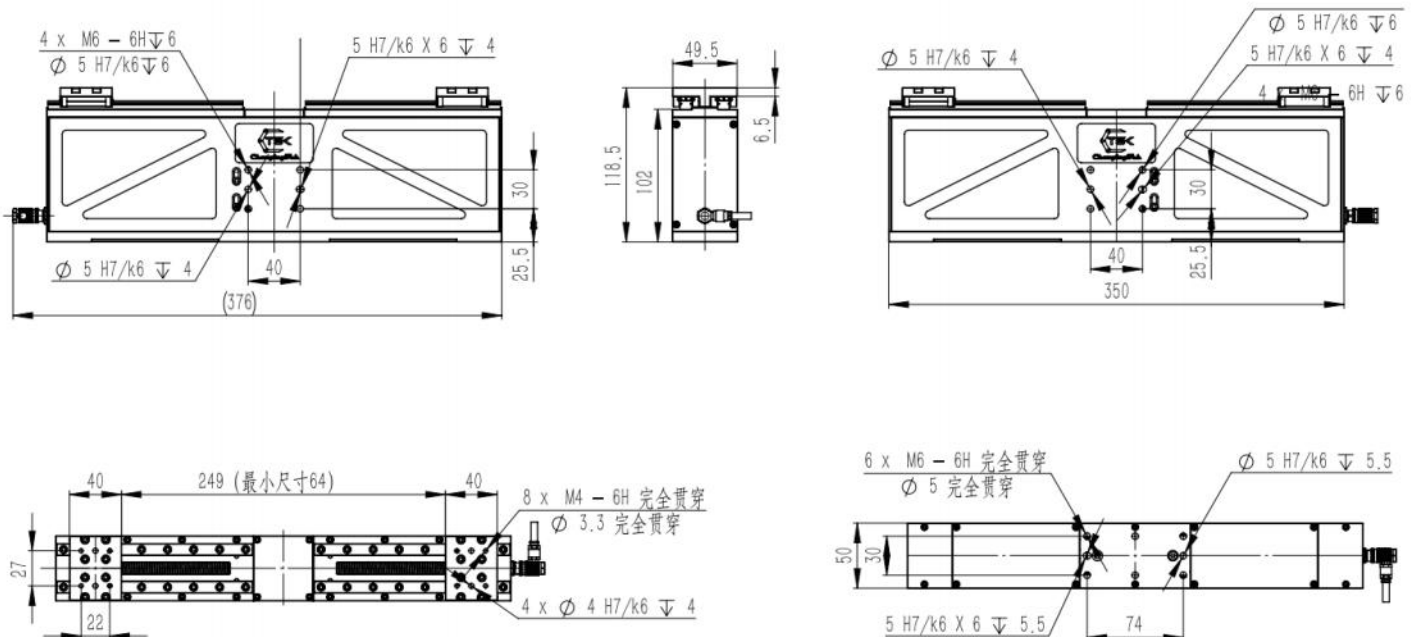
185平动两指手 型号: CTPM2F185



名称	185平动两指手(外置)	产品型号	CTPM2F185
驱动方式	伺服驱动	最大行程	185 mm
负载允许力矩	MR:60 Nm, MP:30 Nm, MY:40 Nm		
最大夹持力	300-800N	最大推荐负载	6-10 kg
最大抓取速度	20-100 mm/s	峰值电流	2 A
重复定位精度	±0.02 mm	工作电压	24 V
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	3.5 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

- 掉电自锁
- 体积紧凑
- 大夹持力
- 高寿命
- 低维护

产品尺寸图



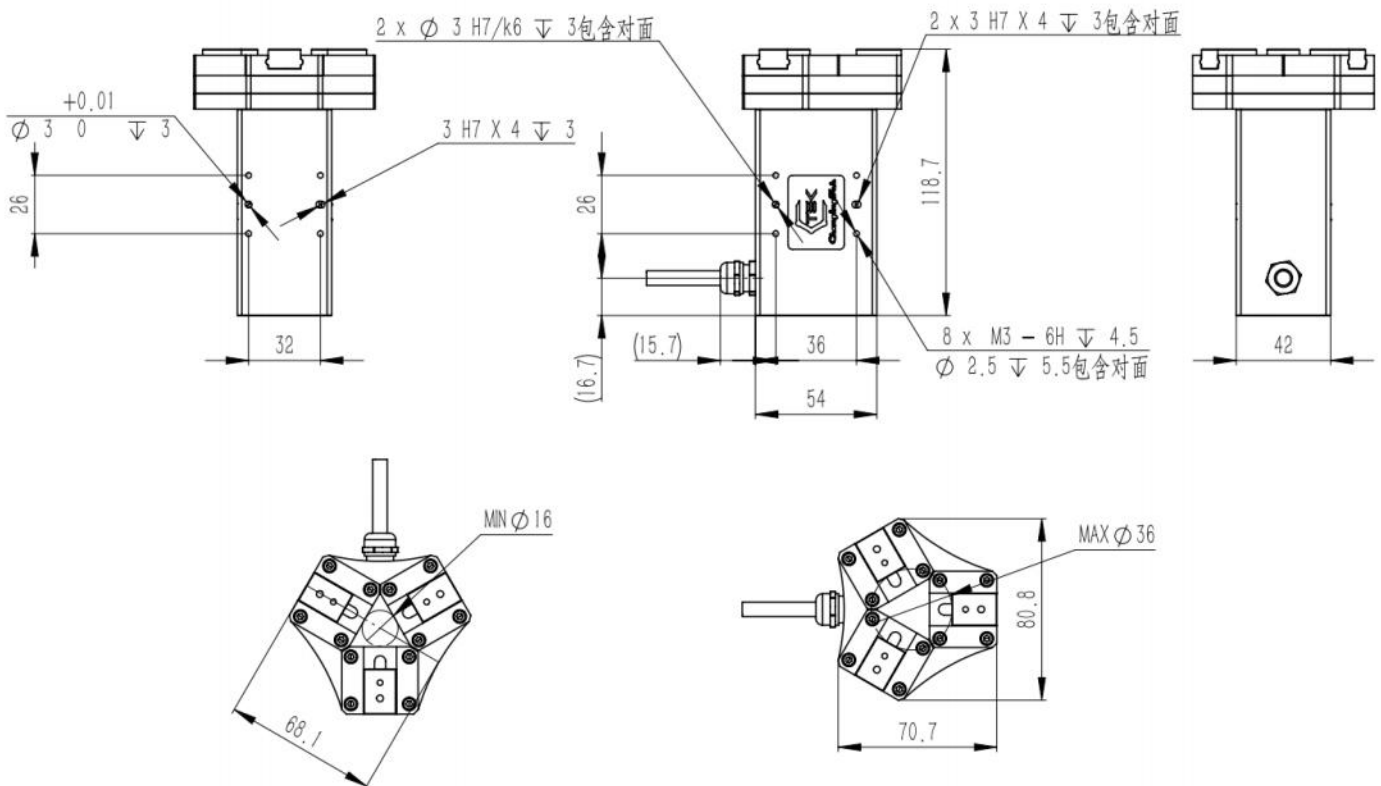
规格参数

10平动三指手 型号: CTPM3F10



名称	10平动三指手	产品型号	CTPM3F10
驱动方式	伺服驱动	最大行程	10 mm
最大夹持力	15 N	最大推荐负载	0.5 kg
最大抓取速度	40 mm/s	峰值电流	2 A
工作电压	24 V	自身重量	0.85 kg
可编程参数	位置、速度、力	重复定位精度	±0.02 mm
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 对心抓取	• 体积紧凑
			• 轻薄设计
			• 高寿命
			• 低维护

产品尺寸图



规格参数

60气动工业平动手 型号: CTPM2F60

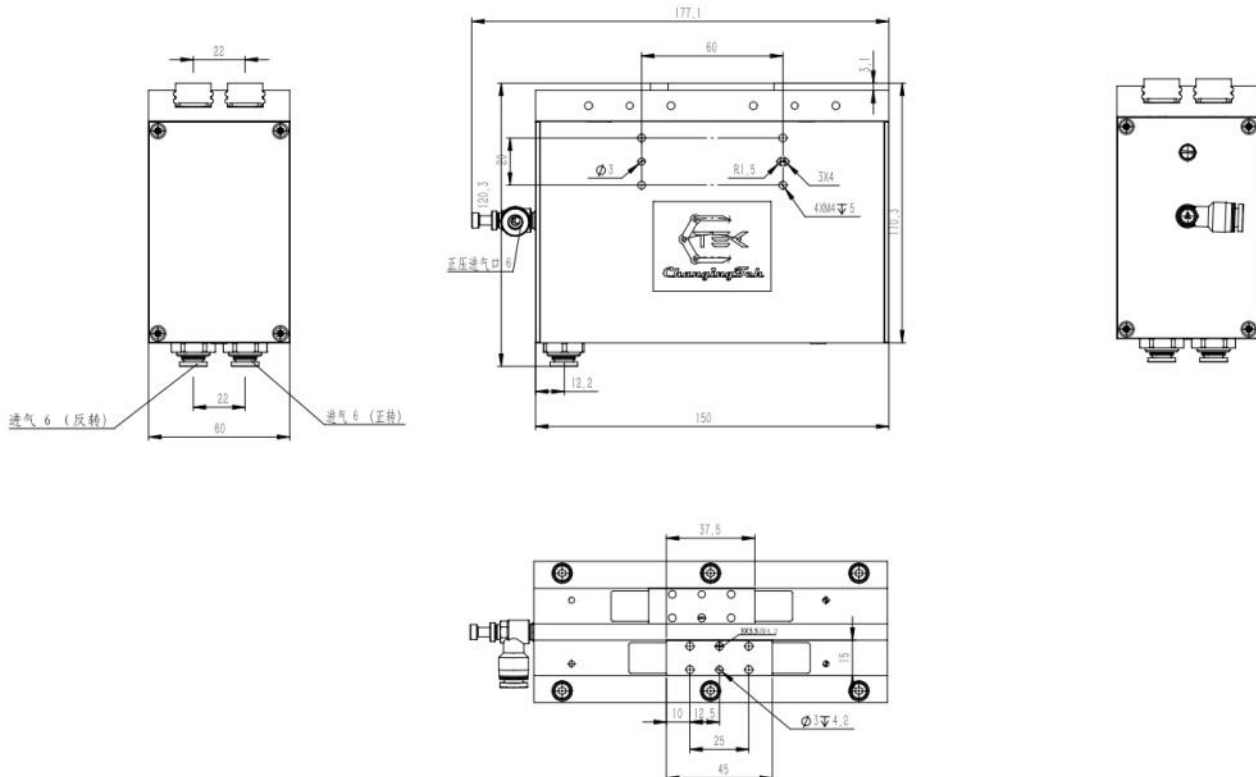


名称	60气动工业平动手	产品型号	CTPM2F60
驱动方式	气泵驱动	最大行程	60 mm
最大夹持力	300 N	最大推荐负载	5 kg
最大抓取速度	20 mm/s	气压 (Mpa)	0.5
自身重量	2.5 kg	背隙	±0.1 mm

推荐使用环境(温湿度) 0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)

- 掉电自锁
- 体积紧凑
- 大夹持力
- 高寿命
- 低维护

产品尺寸图





知行合一 创新致远

协作手



自适应协作手介绍



控制方式












位置控制

速度控制

转矩控制



产品选型概览

产品及型号	夹持力(N)	最大推荐负载(kg)	总行程(mm)	开闭和速度(mm/s)	通讯方式
 CTIM2F20	10	0.35	20	50	Modbus RTU(RS485)/ IO
 CTPM2F50H (一体式/外置)	90	2.5	50	60	Modbus RTU(RS485)/ IO
 CTPM2F50 (一体式/外置)	90	5	50	50	Modbus RTU(RS485)/ IO / CAN
 CTAG2F90	25	1.2	90	100	Modbus RTU(RS485)/ IO / CAN
 CTAG2F90-C	25	1.2	90	100	Modbus RTU(RS485)/ IO / CAN
 CTM2F110 (一体式/外置)	50	3	110	150	Modbus RTU(RS485)/ IO / CAN
 CTAG2F120	80	5	120	100	Modbus RTU(RS485)/ IO / CAN
 CTAG2F120S	40	2.5	120	100	Modbus RTU(RS485)/ IO / CAN
 CTMG3F60	50	5(包络)	80	100	Modbus RTU(RS485)/ IO / CAN
 CTM3F123 (一体式/外置)	50	4	123	150	Modbus RTU(RS485)/ IO / CAN
 CTPM3F20	40	1.5	20	100	Modbus RTU(RS485)/ IO



工件取放



组装装配



产品包装



质量检测



物流分拣

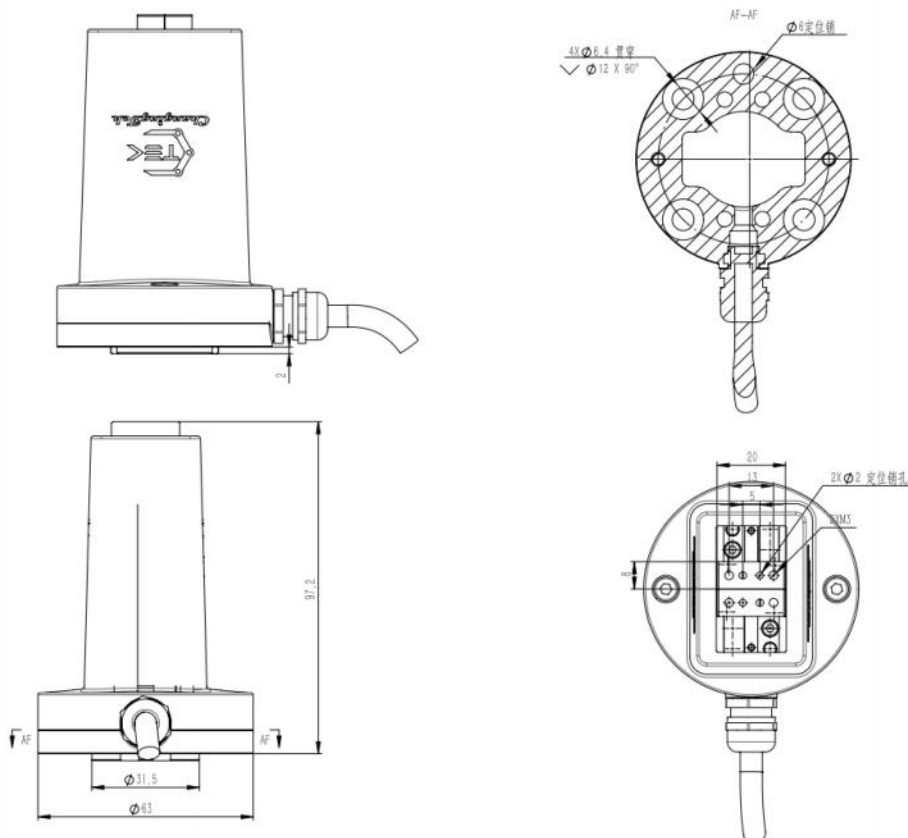
规格参数

20协作两指手 型号: CTIM2F20



名称	20协作两指手	产品型号	CTIM2F20
驱动方式	伺服驱动	最大行程	20 mm
最大夹持力	10 N	最大推荐负载	0.35 kg
最大抓取速度	50mm/s	峰值电流	2 A
工作电压	24 V	重复定位精度	±0.02 mm
可编程参数	位置、速度、力	自身重量	0.4 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
<ul style="list-style-type: none"> • 驱控一体 • 精确控制 • 轻薄设计 • 高寿命 • 低维护 			

产品尺寸图



规格参数

协作平动两指手 型号: CTPM2F50



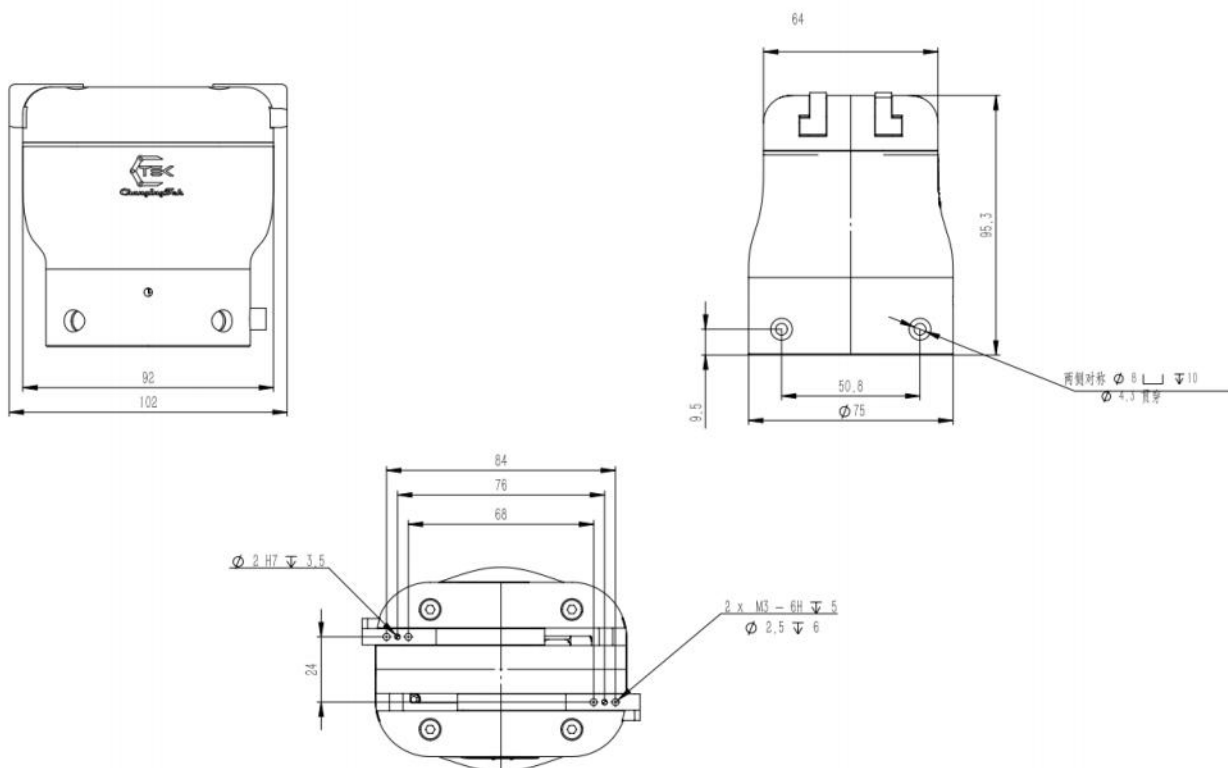
名称	协作平动两指手	产品型号	CTPM2F50
驱动方式	伺服驱动	最大行程	50 mm
最大夹持力	90 N	最大推荐负载	5 kg
最大抓取速度	50 mm/s	自身重量	0.66 kg
重复定位精度	±0.03 mm	峰值电流	3A
可编程参数	位置、速度、力	工作电压	24 V
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O、CAN(可扩展TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

• 驱控一体

• 体积紧凑

• 大夹持力

产品尺寸图



SPECIFICATION

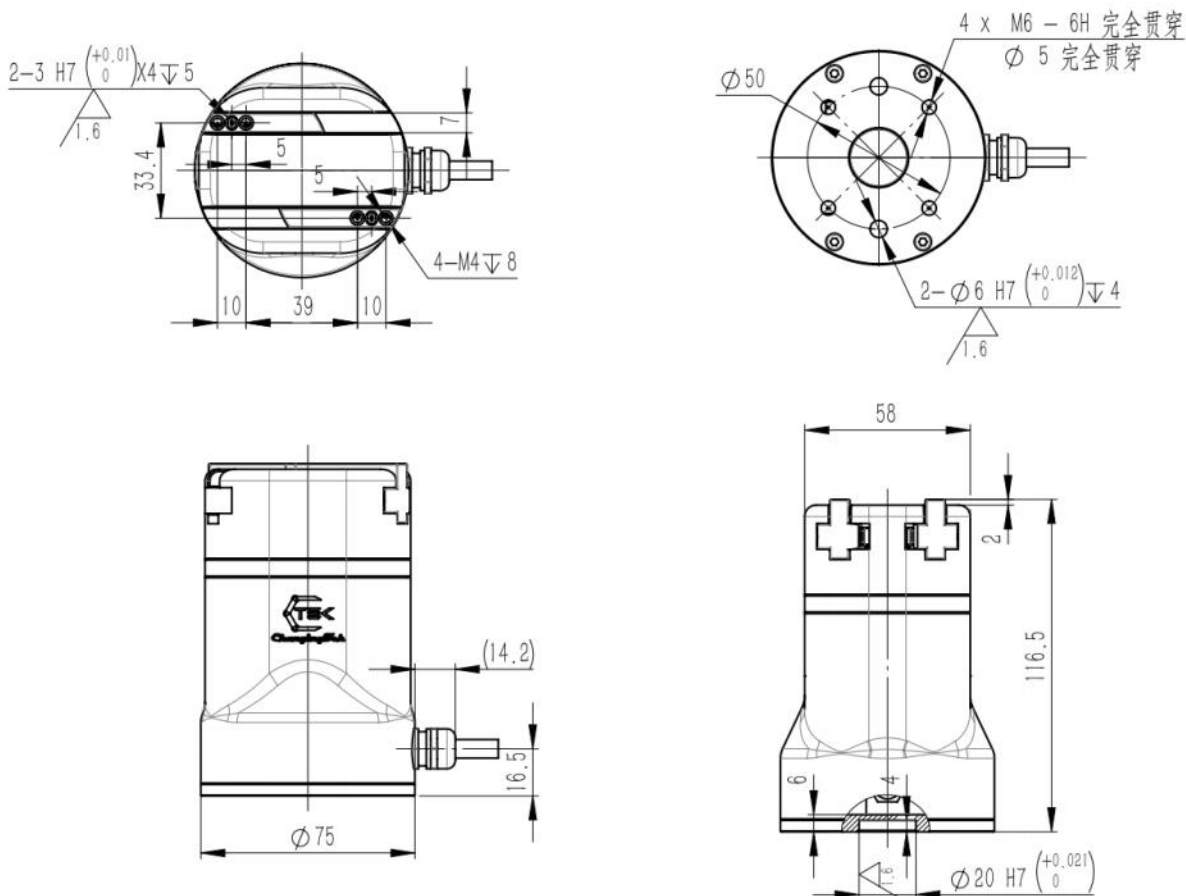
规格参数

协作平动两指手 型号: CTPM2F50H



名称	50协作平动两指手	产品型号	CTPM2F50H
驱动方式	伺服驱动	最大行程	50 mm
最大夹持力	50 N	最大负载	2.5 kg
最大抓取速度	60 mm/s	自身重量	1.3 kg
重复定位精度	±0.03 mm	峰值电流	1.5A
可编程参数	位置、速度、力	工作电压	24 V
可反馈参数	位置、尺寸、扭矩		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
• 驱控一体		• 体积紧凑	
		• 高寿命	
		• 低维护	

产品尺寸图



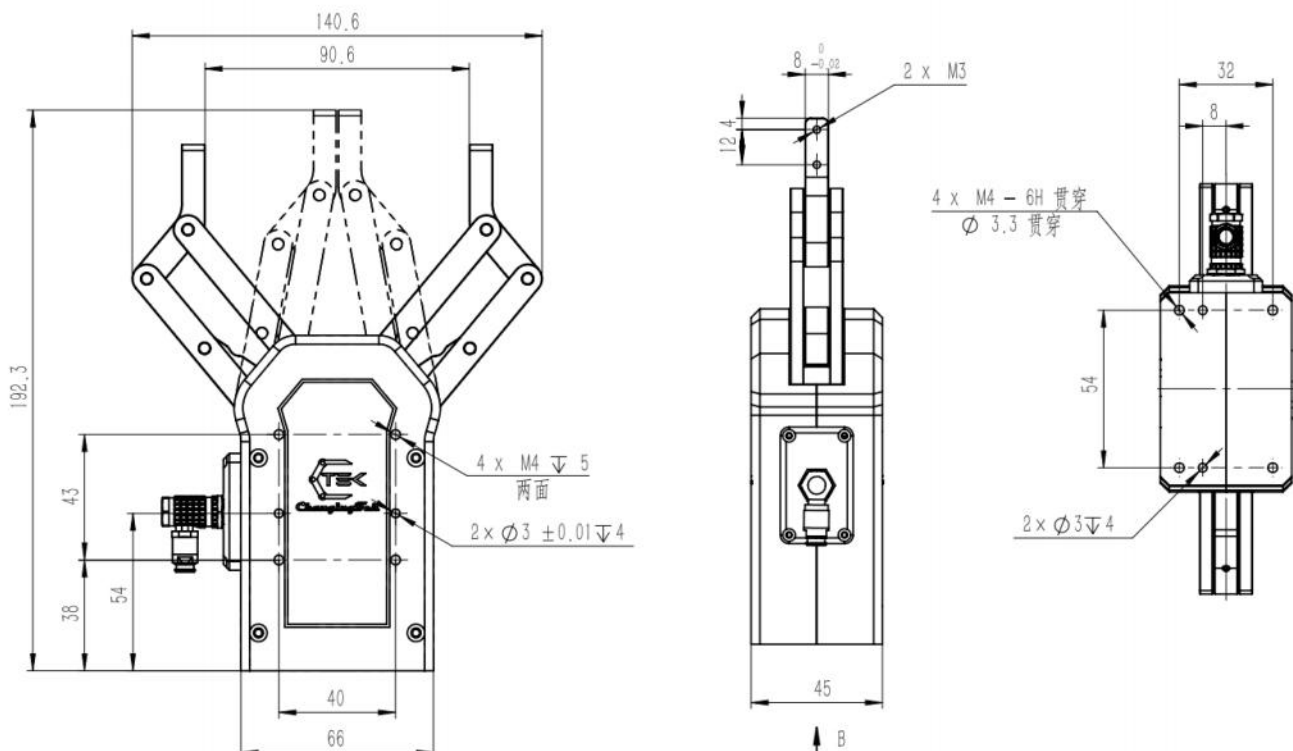
规格参数

90协作两指手 型号: CTAG2F90



名称	90协作两指手	产品型号	CTAG2F90
驱动方式	伺服驱动	最大行程	90 mm
最大夹持力	25 N	最大推荐负载	1.2 kg
最大抓取速度	100 mm/s	峰值电流	1.2A
工作电压	24 V	自身重量	0.7 kg
可编程参数	位置、速度、力	重复定位精度	±0.03 mm
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境 (温湿度)	0~40℃、85%RH以下 (无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O、CAN (可扩展TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 精确控制	• 轻薄设计
			• 高寿命
			• 低维护

产品尺寸图



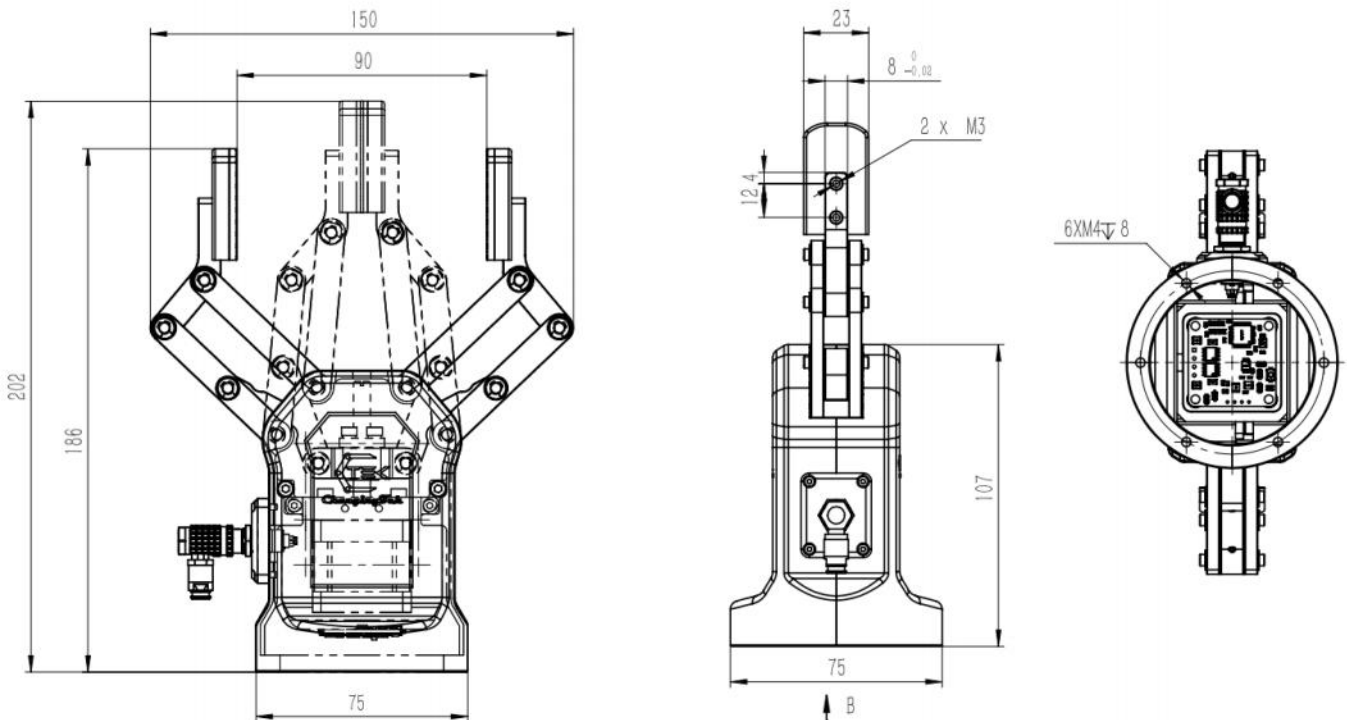
规格参数

90协作两指手 型号: CTAG2F90-C



名称	90-C协作两指手	产品型号	CTAG2F90-C
驱动方式	伺服驱动	最大行程	90 mm
最大夹持力	25 N	最大推荐负载	1.2 kg
最大抓取速度	100 mm/s	峰值电流	1.2A
工作电压	24 V	自身重量	0.7 kg
可编程参数	位置、速度、力	重复定位精度	±0.03 mm
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境 (温湿度)	0~40℃、85%RH以下 (无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O、CAN (可扩展TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
<ul style="list-style-type: none"> • 驱控一体 • 精确控制 • 轻薄设计 • 高寿命 • 低维护 			

产品尺寸图



规格参数

模块化两指手 型号: CTM2F110

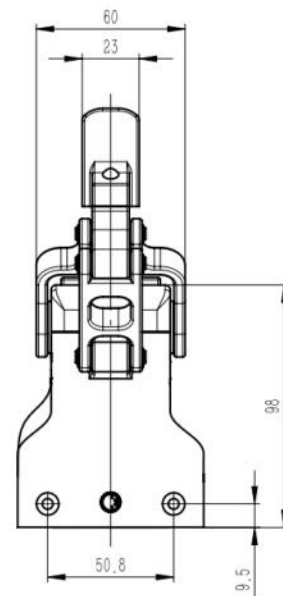
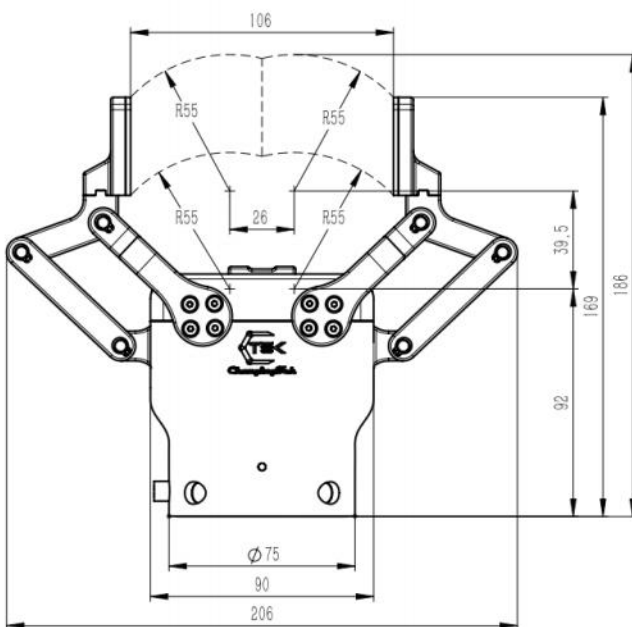


名称	模块化两指手	产品型号	CTM2F110
驱动方式	伺服驱动	最大行程	110 mm
最大夹持力	50 N	最大推荐负载	3 kg
最大抓取速度	150 mm/s	自身重量	0.75 kg
重复定位精度	±0.03 mm	峰值电流	3 A
可编程参数	位置、速度、力	工作电压	24 V
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		

通讯协议 Modbus RTU(RS485)、I/O、CAN (可扩展TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)

- 驱控一体
- 模块化设计
- 大行程
- 独立控制

产品尺寸图



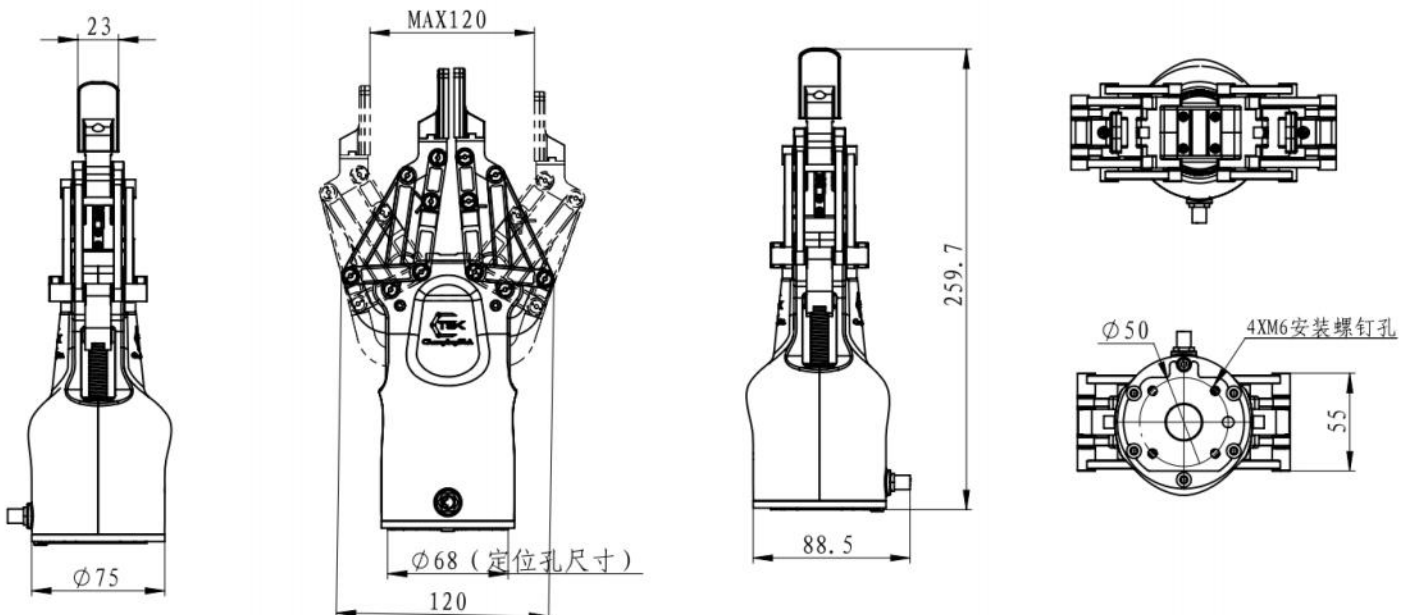
规格参数

120自适应两指手 型号: CTAG2F120



名称	120自适应两指手	产品型号	CTAG2F120
驱动方式	伺服驱动	最大行程	120 mm
最大夹持力	80 N	最大抓取速度	100 mm/s
最大推荐负载	5 kg	峰值电流	2 A
重复定位精度	±0.03 mm	工作电压	24 V
可编程参数	位置、速度、力	自身总重量	1.2 kg
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O、CAN(可扩展TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 掉电自锁	• 大行程
			• 大负载
			• 包络抓取

产品尺寸图



规格参数

120S自适应两指手 型号: CTAG2F120S

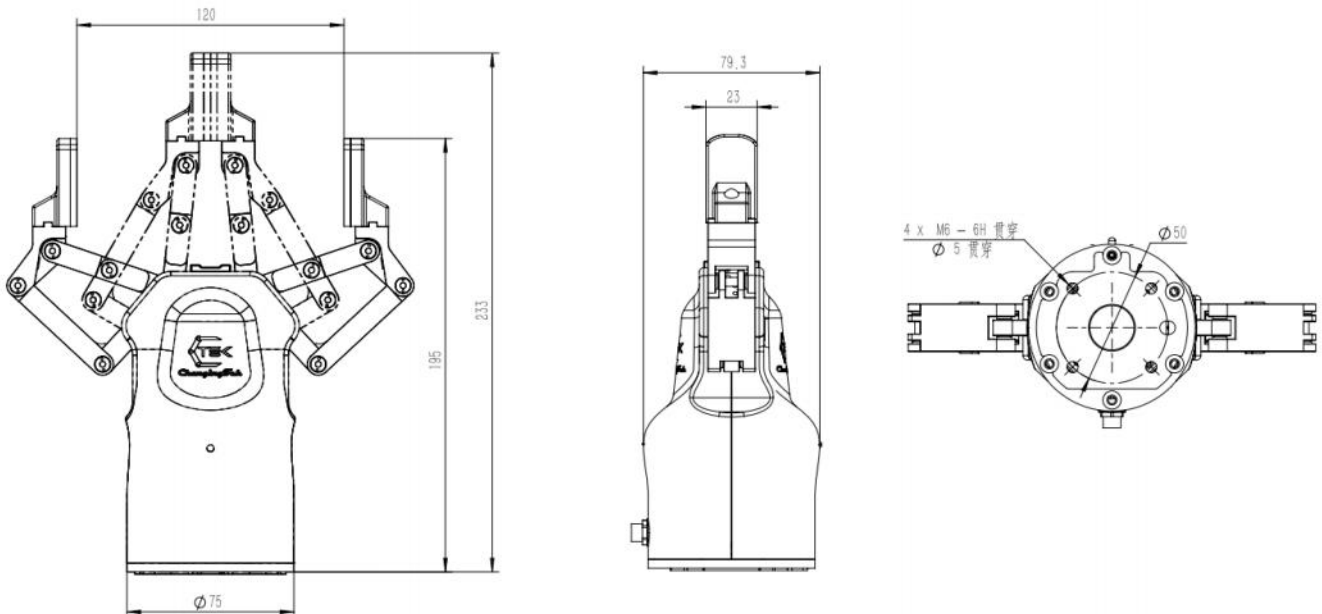


名称	120S自适应两指手	产品型号	CTAG2F120S
驱动方式	伺服驱动	最大行程	120 mm
最大夹持力	40 N	最大推荐负载	2.5 kg
最大抓取速度	100 mm/s	自身重量	1.1 kg
重复定位精度	±0.03 mm	峰值电流	2 A
可编程参数	位置、速度、力	工作电压	24 V
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		

通讯协议 Modbus RTU(RS485)、I/O、CAN (可扩展TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)

- 驱控一体
- 掉电自锁
- 大行程
- 大负载
- 包络抓取

产品尺寸图



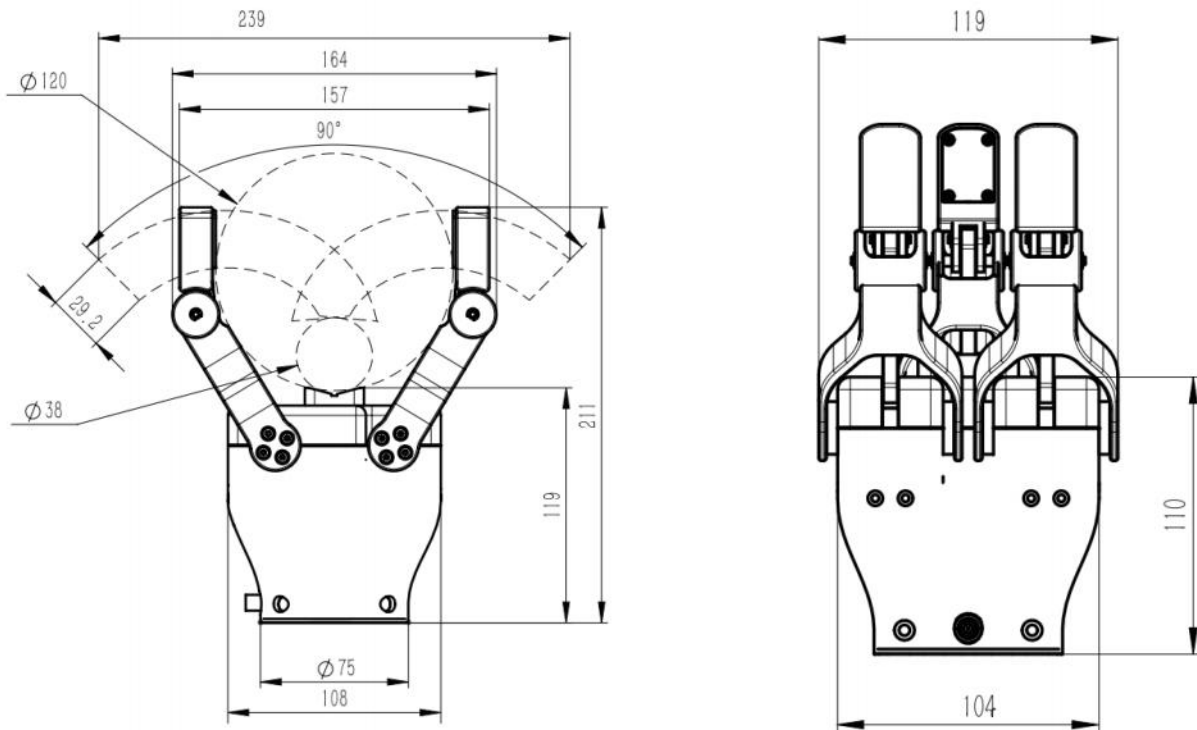
规格参数

抓握三指手 型号: CTMG3F60



名称	抓握三指手	产品型号	CTMG3F60
驱动方式	伺服驱动	总行程	80 mm
最大推荐负载	5 kg(包络)	最大夹持力	50 N
最大抓取速度	100 mm/s	自身重量	1.1 kg
重复定位精度	±0.03 mm	峰值电流	4.5 A
可编程参数	位置、速度、力	工作电压	24 V
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O、CAN(可扩展TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 模块化设计	• 包络抓取
			• 独立控制

产品尺寸图



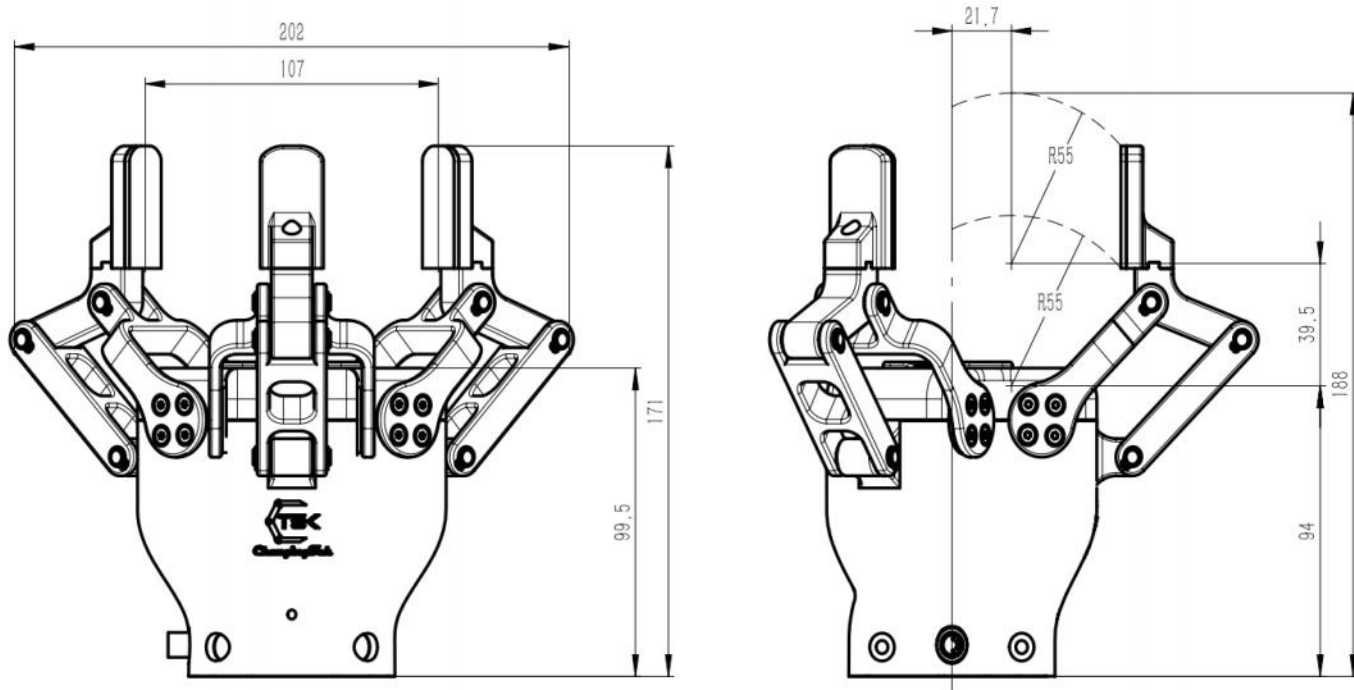
规格参数

模块化三指手 型号: CTM3F123



名称	模块化三指手	产品型号	CTM3F123
驱动方式	伺服驱动	最大行程	123 mm
最大夹持力	50 N	最大推荐负载	4 kg
最大抓取速度	150 mm/s	自身重量	1.2 kg
重复定位精度	±0.03 mm	峰值电流	4.5 A
可编程参数	位置、速度、力	工作电压	24 V
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O、CAN(可扩展TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 模块化设计	• 大行程
			• 独立控制

产品尺寸图



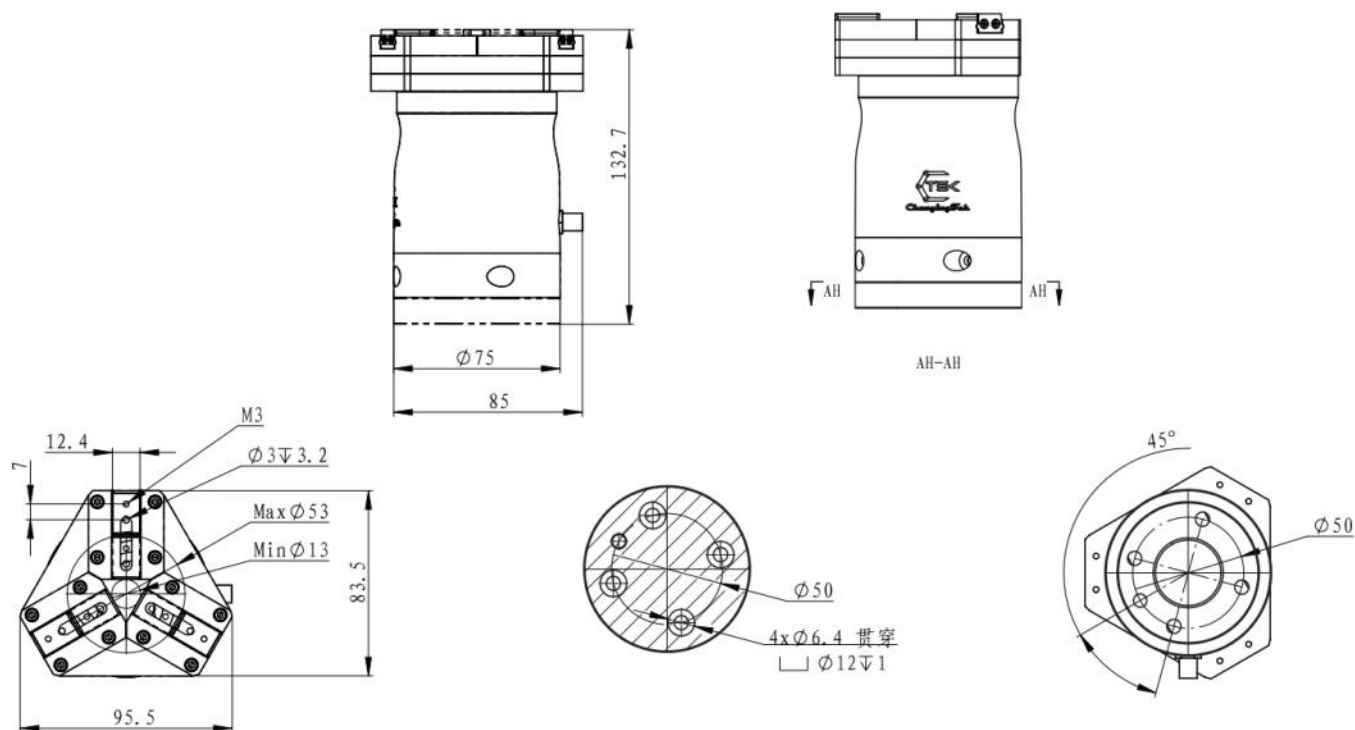
规格参数

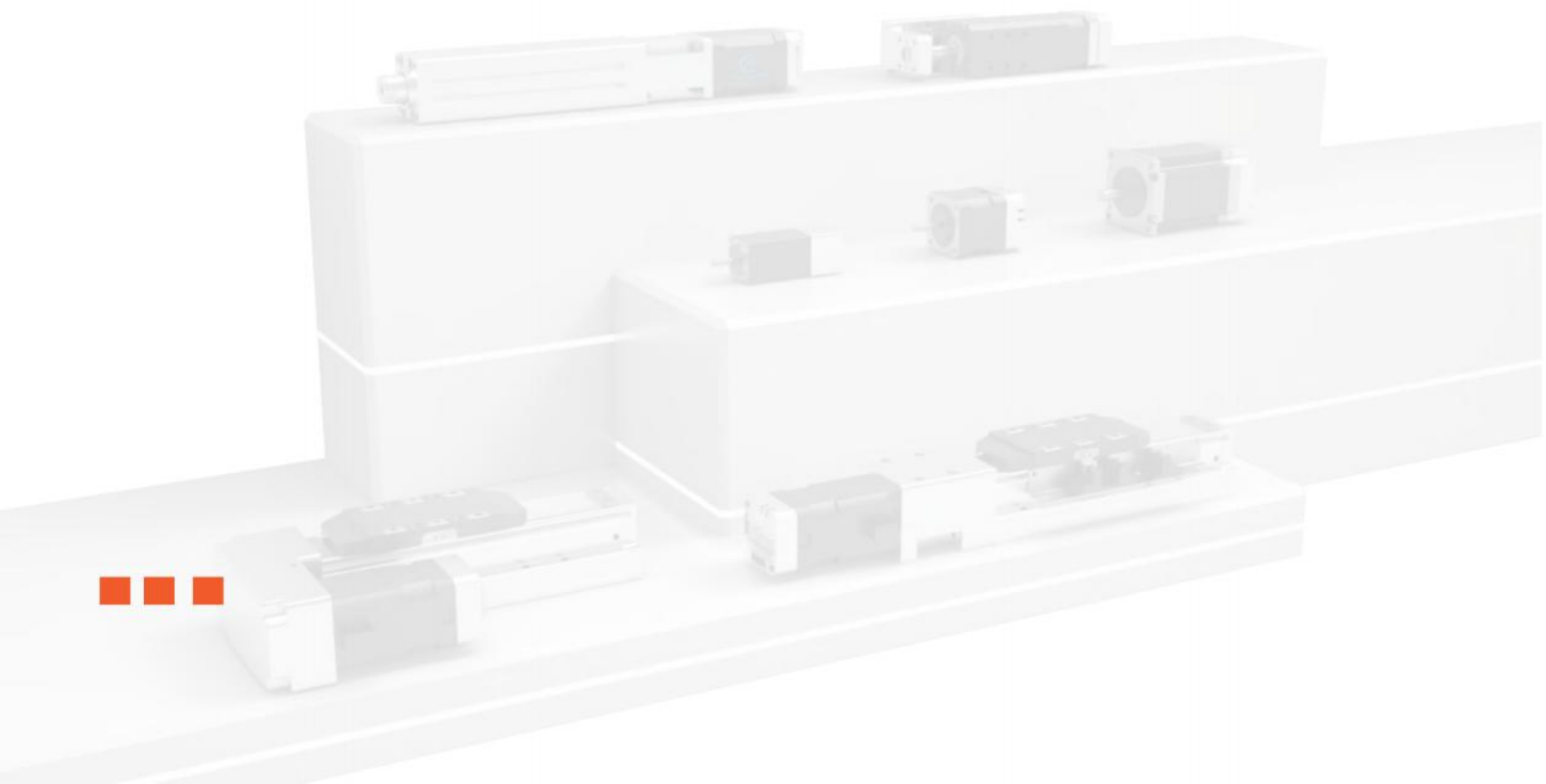
20平动三指手 型号: CTPM3F20



名称	20平动三指手	产品型号	CTPM3F20
驱动方式	伺服驱动	最大行程	20 mm
最大夹持力	40 N	最大推荐负载	1.5 kg
最大抓取速度	100 mm/s	峰值电流	2 A
工作电压	24 V	自身重量	1.2 kg
可编程参数	位置、速度、力	重复定位精度	0.02 mm
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、I/O(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
	• 驱控一体	• 对心抓取	• 体积紧凑
			• 高寿命
			• 低维护

产品尺寸图





 知行合一 创新致远

— 伺服电机与电缸 —



知行驱控一体伺服步进电机介绍



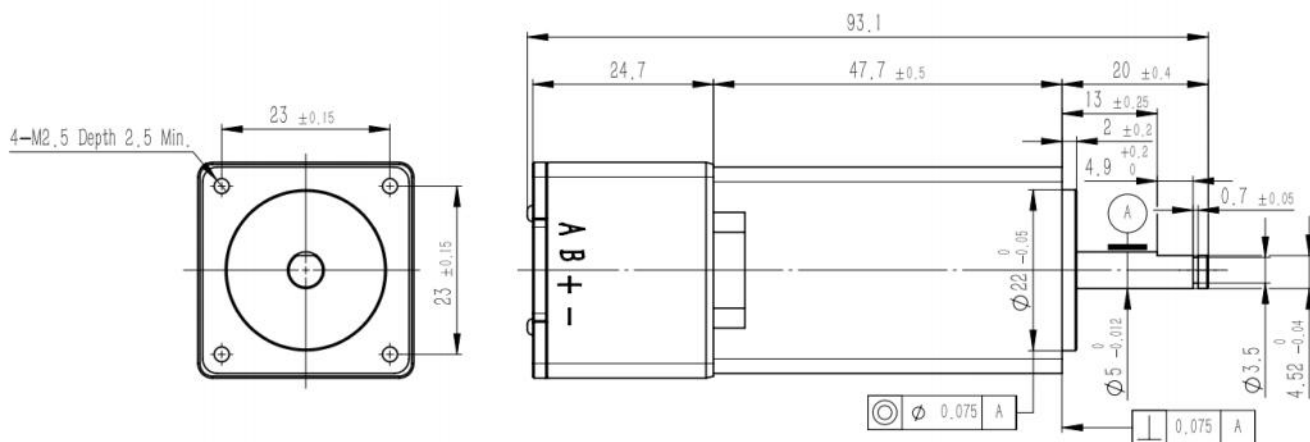
规格参数

28驱控一体电机 型号: CTSSM28



名称	CTSSM28	机身长度	74.4±1 mm
输入电压	24 V	编码器	✓
峰值电流	1 A	额定转矩	0.2 Nm
细分	81	工作模式	位置模式、梯形加减速
相数	2相	运动方式	指令模式
使用环境	温度 -5℃-65℃ 相对温度10%RH-85%RH 无凝结场合 无腐蚀性气体 无可燃性气体 无导电灰尘以及无油雾		
基础通讯	RS485,可外扩I/O、CAN、USART、TCP、RS232		
	•位置到位检测	•力矩到位检测	•支撑故障诊断

产品尺寸图



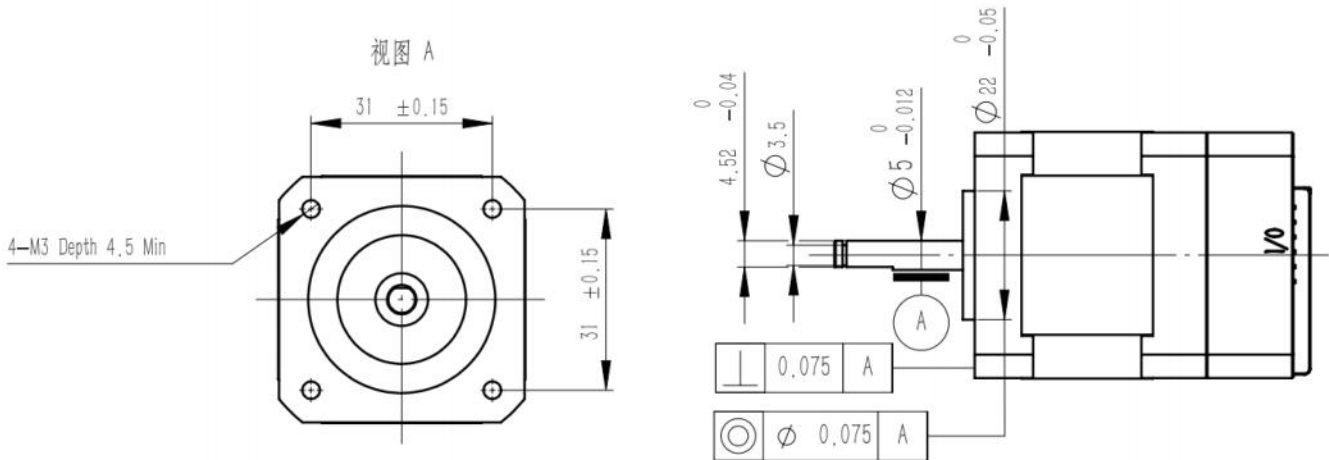
规格参数

42驱控一体电机 型号: CTSSM42



名称	CTSSM42	机身长度	39.2±1 mm
输入电压	24 V	编码器	✓
峰值电流	2 A	额定转矩	0.5 Nm
细分	81	工作模式	位置模式、梯形加减速
相数	2相	运动方式	指令模式
使用环境	温度 -5℃-65℃ 相对温度10%RH-85%RH 无凝结场合 无腐蚀性气体 无可燃性气体 无导电灰尘以及无油雾		
基础通讯	RS485,可外扩I/O、CAN、USART、TCP、RS232		
	•位置到位检测	•力矩到位检测	•支撑故障诊断

产品尺寸图



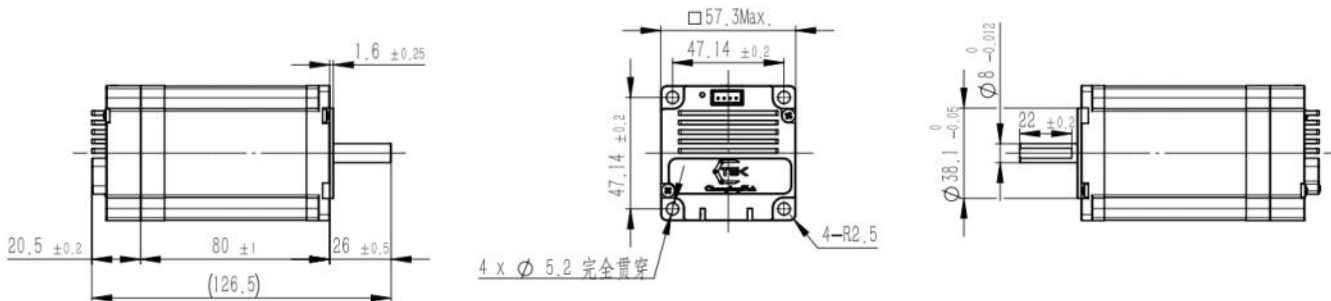
规格参数

57驱控一体电机 型号: CTSSM57



名称	CTSSM57	机身长度	82±1 mm
输入电压	24-48 V	编码器	√
峰值电流	6 A	额定转矩	1.8 Nm
细分	81	工作模式	位置模式、梯形加减速
相数	2相	运动方式	指令模式
使用环境	温度-5℃-65℃ 相对湿度10%RH-85%RH 无凝结场合 无腐蚀性气体 无可燃性气体 无导电灰尘以及无油雾		
基础通讯	RS485,可外扩I/O、CAN、USART、TCP、RS232		
	<ul style="list-style-type: none"> •位置到位检测 •力矩到位检测 •支撑故障诊断 •支持过热 过流 堵转保护功能 		

产品尺寸图



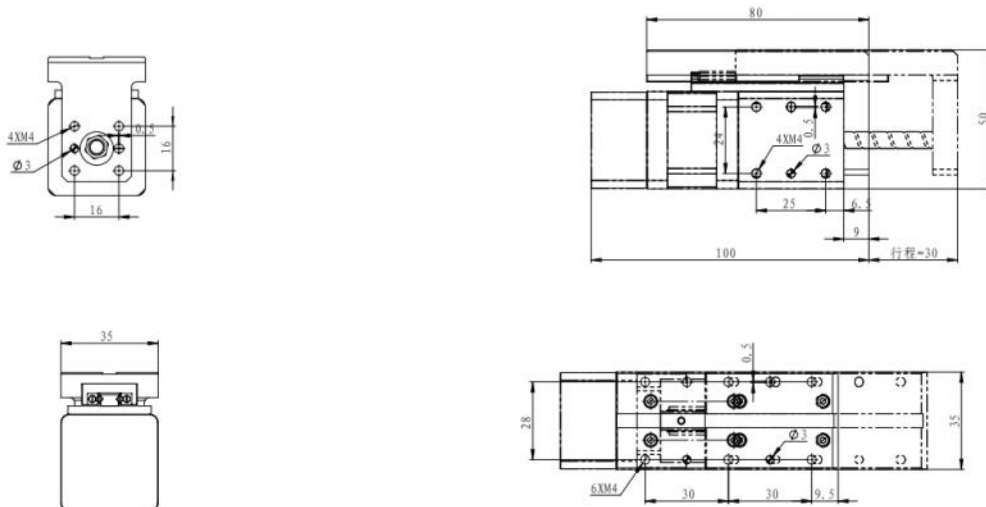
规格参数

微型推杆滑台



滑台型号	CTMS-35-N	重复定位精度 (mm)	±0.02
行程 (mm)	30 (行程可定制)		
螺杆导程 (mm)	1	2	
最大推力 (N)	400	200	
最高速度 (mm/s)	25	50	
最大可搬重量-水平 (kg)	10	8	
最大可搬重量-垂直 (kg)	6	4	
静态允许力矩 (N.m)	MY:0.3	MP:0.35	MR:1.7
滚珠螺杆外径 (mm)	直径6 C5		
电机型号 (mm)	35伺服步进电机		
额定电压 (V)	DC24±10%		
使用环境	0~40℃、85%RH以下 (无结露情况下)		
防护等级	IP40		
通讯协议	Modbus RTU(可扩展I/O、CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

产品尺寸图



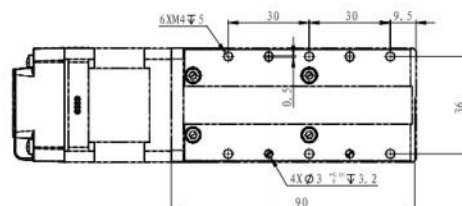
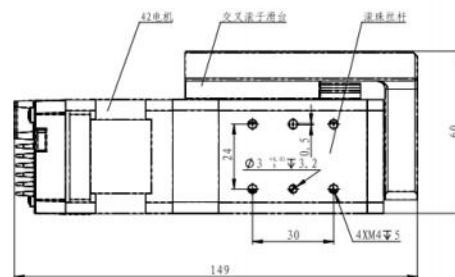
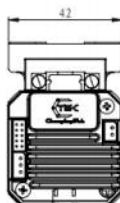
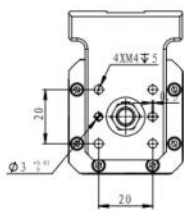
规格参数

微型推杆滑台



滑台型号	CTMS-42-N	重复定位精度 (mm)	±0.02
行程 (mm)	30 (行程可定制)		
螺杆导程 (mm)	1	2	
额定推力 (N)	500	250	
最高速度 (mm/s)	25	50	
最大可搬重量-水平 (kg)	12	10	
最大可搬重量-垂直 (kg)	6	5	
静态允许力矩 (N.m)	MY:0.3	MP:0.35	MR:1.7
滚珠螺杆外径 (mm)	直径8 C5		
电机型号 (mm)	42伺服步进电机		
额定电压 (V)	DC24±10%		
使用环境	0~40°C、85%RH以下 (无结露情况下)		
防护等级	IP40		
通讯协议	Modbus RTU(可扩展I/O、CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

产品尺寸图



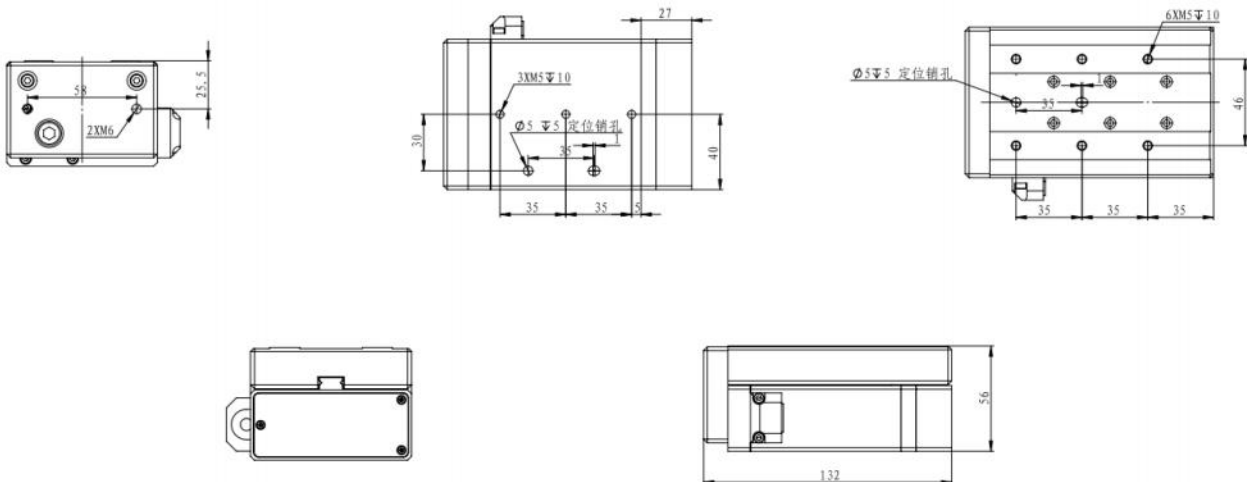
规格参数

微型推杆滑台



滑台型号	CTMS-28-W	重复定位精度 (mm)	±0.02
行程 (mm)	50 (行程可定制)		
螺杆导程 (mm)	1	2	
额定推力 (N)	400	200	
最高速度 (mm/s)	25	50	
最大可搬重量-水平 (kg)	10	8	
最大可搬重量-垂直 (kg)	6	4	
静态允许力矩 (N.m)	MY:0.3	MP:0.35	MR:1.7
滚珠螺杆外径 (mm)	直径8 C5		
电机型号 (mm)	28伺服步进电机		
额定电压 (V)	DC24±10%		
使用环境	0~40℃、85%RH以下 (无结露情况下)		
防护等级	IP40		
通讯协议	Modbus RTU(可扩展I/O、CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

产品尺寸图



规格参数

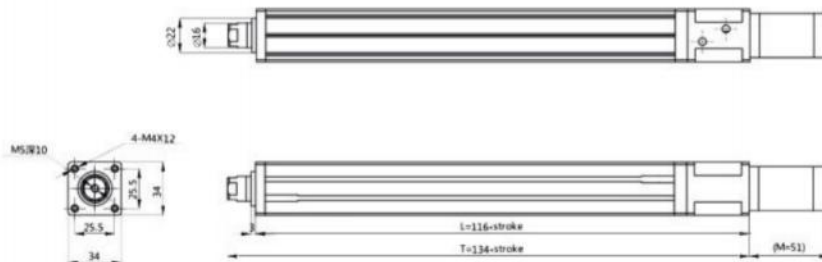
CTLA28电缸



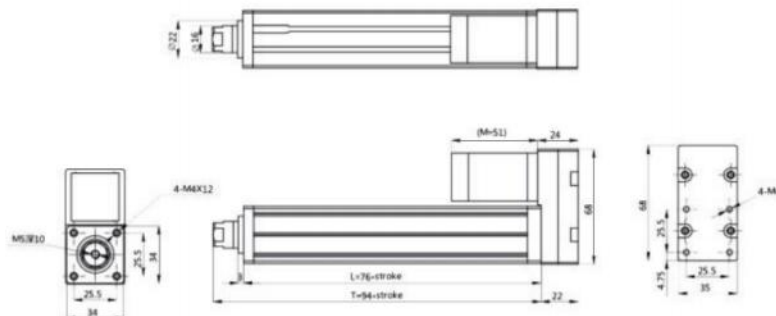
电缸型号	CTLA28	最长行程	300 mm	
重复定位精度	±0.02 mm	螺杆规格	导程5mm 直径12mm C5级	导程10mm 直径12mm C7级
最大推荐负载	8 kg	最大推力	220 N	75 N
额定扭矩	0.2 Nm	最高运行速度	40 mm/s	120 mm/s
螺杆等级	C7(±0.02)	活塞杆旋转角度	±0.3度	
最大驱动扭矩 Nm	0.8 Nm	基本重量0mm行程	0.248 kg	
增加重量每100mm行程	0.274 kg	联轴器	/	
磁性开关		CS1-M-1M	有触点式磁簧管型线长1 M	
		CS1-MN-3M	无触点式晶体管NPN型线长3 M	
		CS1-MP-3M	无触点式晶体管PNP型线长3 M	

产品尺寸图

直接安装



间接安装



规格参数

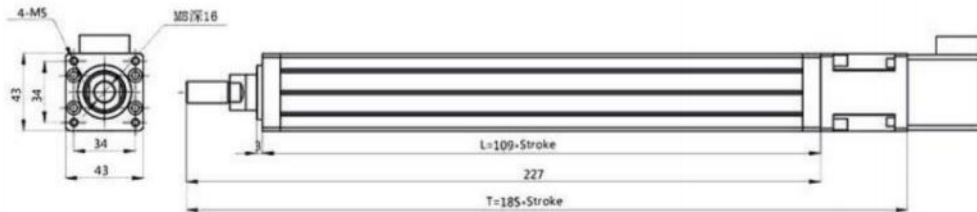
CTLA42电缸



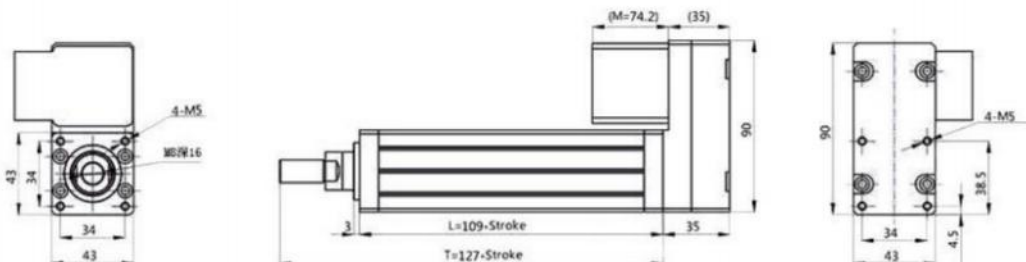
电缸型号	CTLA42	最长行程	600 mm	
重复定位精度	±0.02 mm	螺杆规格	导程5mm 直径12mm C5级	导程10mm 直径12mm C7级
最大推荐负载	20 kg	最大推力	250 N	125 N
额定扭矩	0.4 Nm	最高运行速度	50 mm/s	100 mm/s
螺杆等级	C7(±0.02)	活塞杆旋转角度	±0.3度	
最大驱动扭矩	0.8 Nm	基本重量0mm行程	0.587 kg	
联轴器	/	增加重量每100mm行程	0.485 kg	
磁性开关		CS1-M-1M	有触点式磁簧管型线长1 M	
		CS1-MN-3M	无触点式晶体管NPN型线长3 M	
		CS1-MP-3M	无触点式晶体管PNP型线长3 M	

产品尺寸图

直接安装



间接安装



规格参数

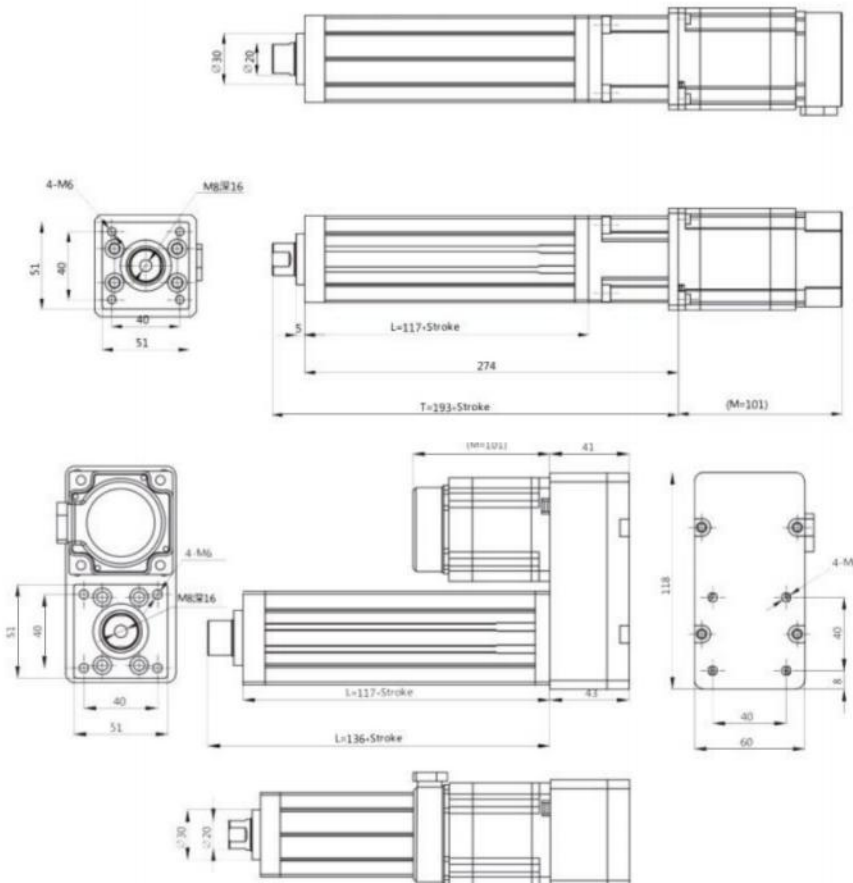
CTLA57电缸



电缸型号	CTLA57	最长行程	800 mm
重复定位精度	±0.02 mm	螺杆规格	导程5mm 直径12mm C5级 导程10mm 直径12mm C7级
最大推荐负载	40 kg	最大推力	300 N 150 N
额定扭矩	1.8 Nm	最高运行速度	100 mm/s 200 mm/s
螺杆等级	C5(±0.01) /C7(±0.02)	活塞杆旋转角度	±0.3度
最大驱动扭矩	6 Nm	基本重量0mm行程	0.869 kg
增加重量每100mm行程	0.629 kg	联轴器	/
磁性开关		CS1-M-1M	有触点式磁簧管型线长1M
		CS1-MN-3M	无触点式晶体管NPN型线长3M
		CS1-MP-3M	无触点式晶体管PNP型线长3M

产品尺寸图

直接安装



间接安装

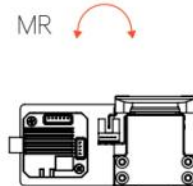
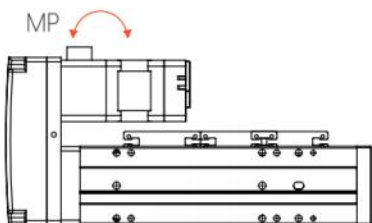
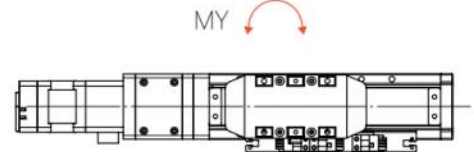
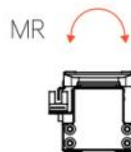
规格参数

滑台模组

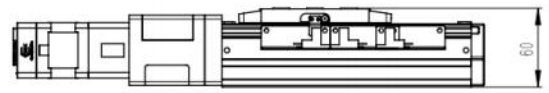
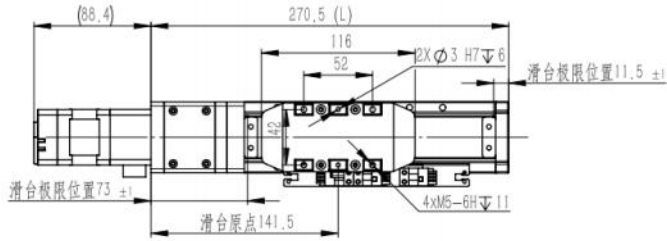
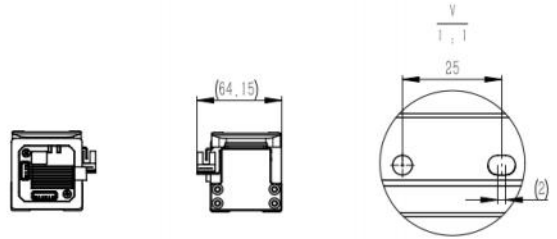
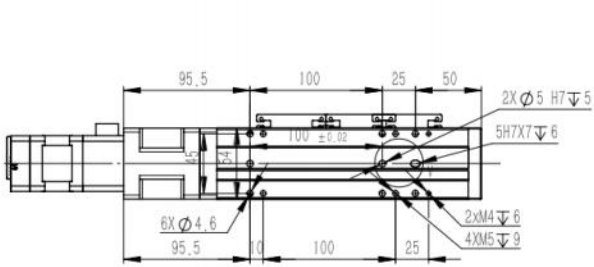


滑台型号	CTLM-45	重复定位精度 (mm)	±0.02/100mm	
行程 (mm)	50-800 (每间隔50mm)			
螺杆导程 (mm)		2	5	10
最高速度 (mm/s)		50	125	250
最大可搬重量 (kg)	水平使用	30	30	15
	垂直使用	10	10	5
最大推力 (N)		1000	500	250
静态允许力矩 (N.m)		MY:103	MP:103	MR:144
滚珠螺杆外径 (mm)	直径12 C7等级			
联轴器 (mm)	7X8			
电机型号 (mm)	57伺服步进电机			
额定电压 (V)	DC24±10%			
使用环境	0~40°C、85%RH以下 (无结露情况下)			
防护等级	IP40			

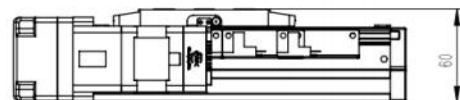
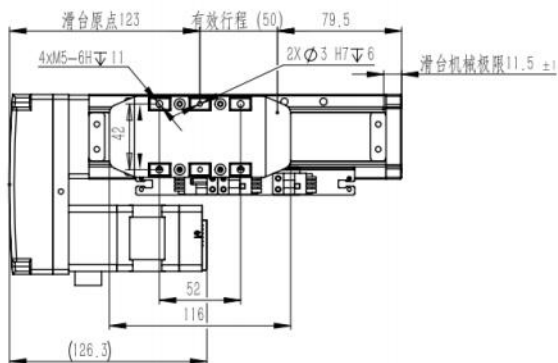
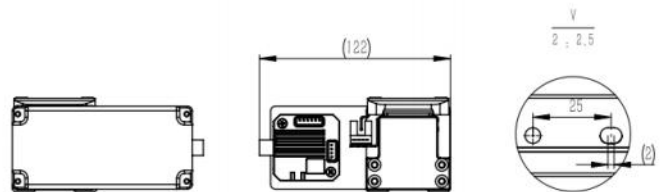
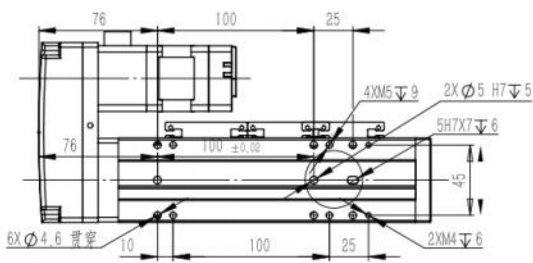
产品尺寸图



直接安装



间接安装



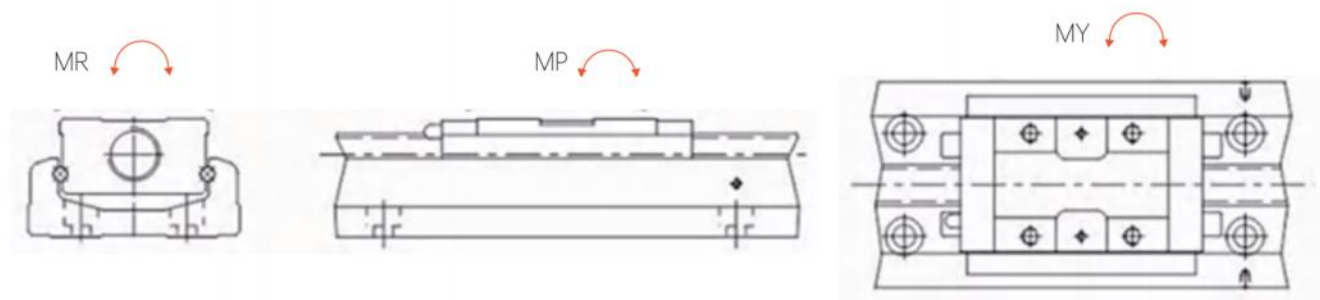
规格参数

滑台模组

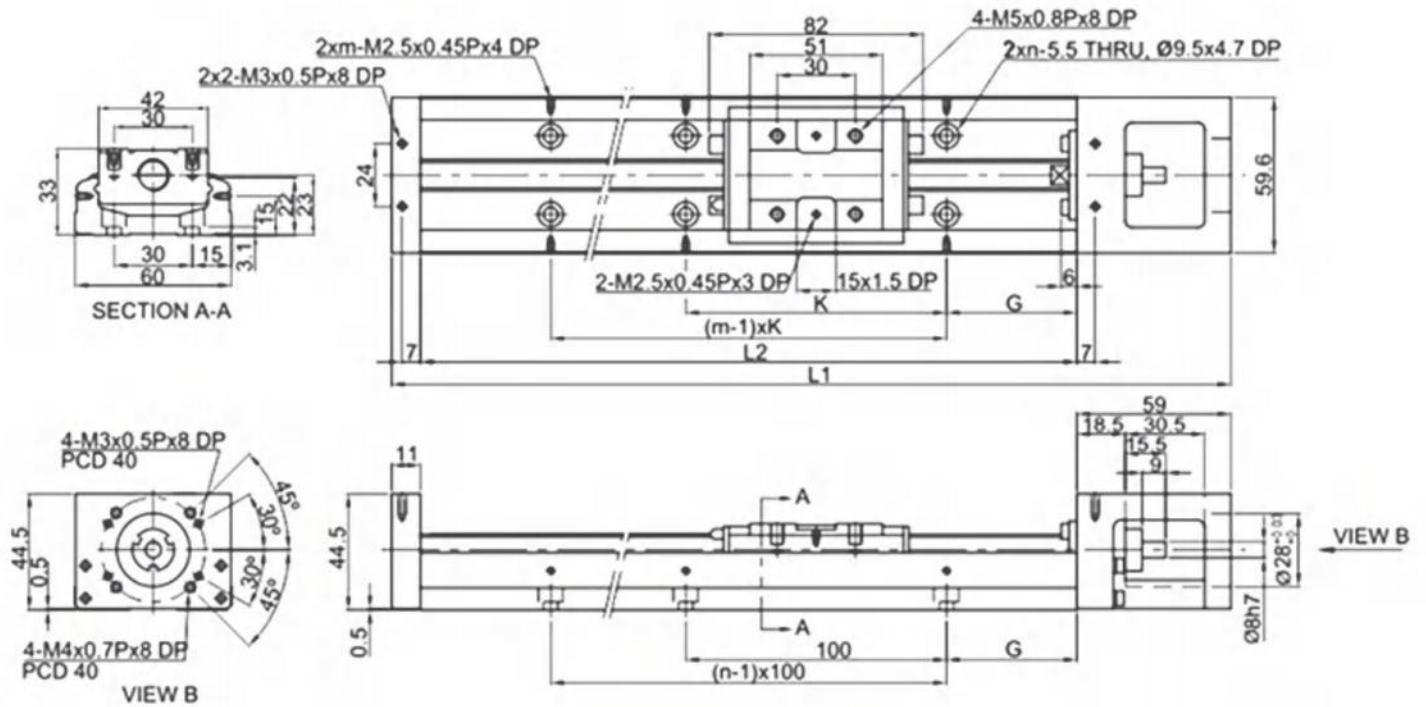


滑台型号	CTLM-60	重复定位精度 (mm)	±0.02/100mm	
最长行程 (mm)	60-510 (每间隔50mm)			
螺杆导程 (mm)		5	10	
最高速度 (mm/s)		100	200	
最大可搬重量 (kg)	水平使用	30	15	
	垂直使用	10	5	
最大推力 (N)		1000	500	
静态允许力矩 (N.m)	MY:152	MP:152	MR:419	
滚珠螺杆外径 (mm)	直径12 C7等级			
电机型号	57伺服步进电机			
额定电压 (V)	DC24±10%			
使用环境	0~40℃、85%RH以下 (无结露情况下)			
防护等级	IP40			

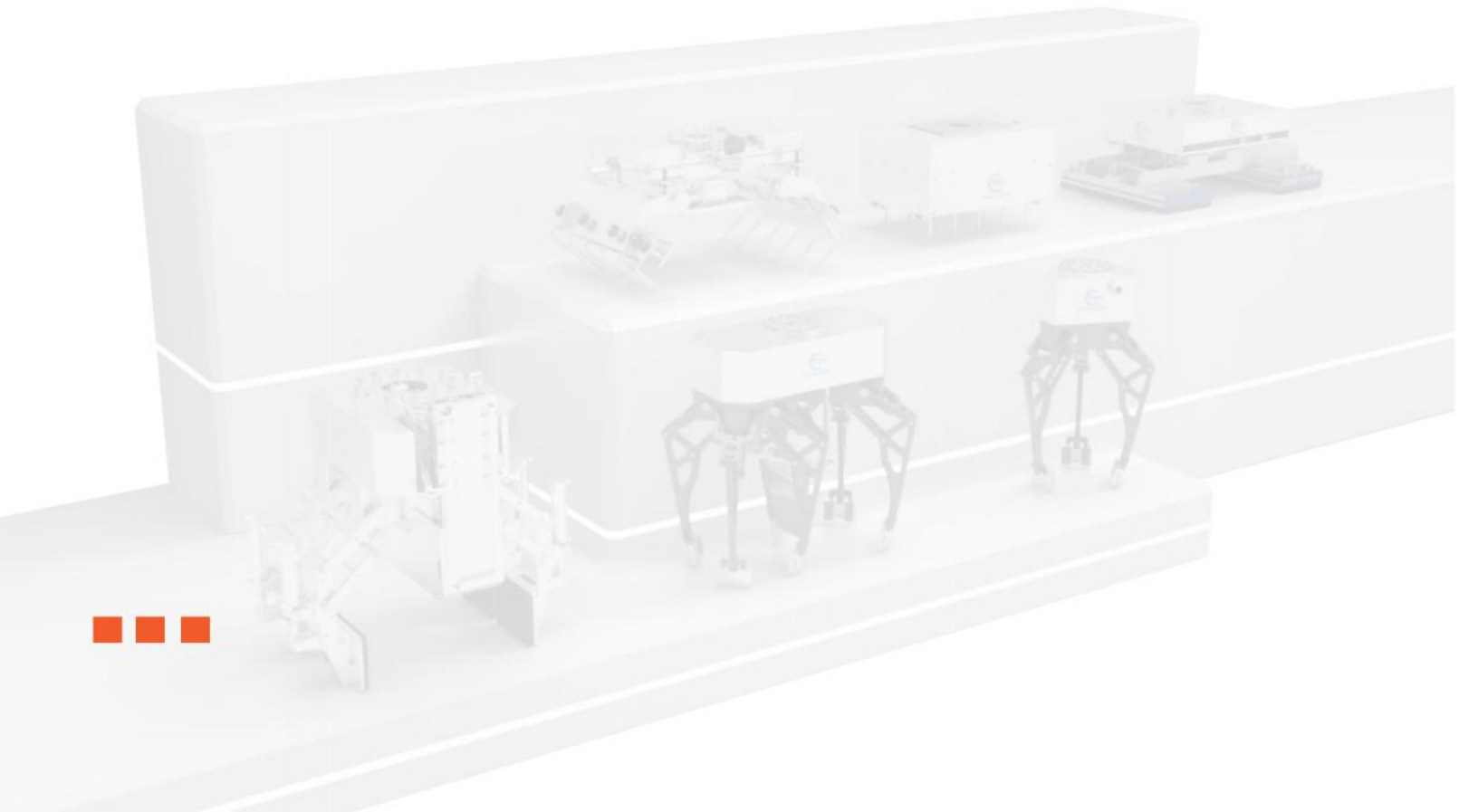
产品尺寸图

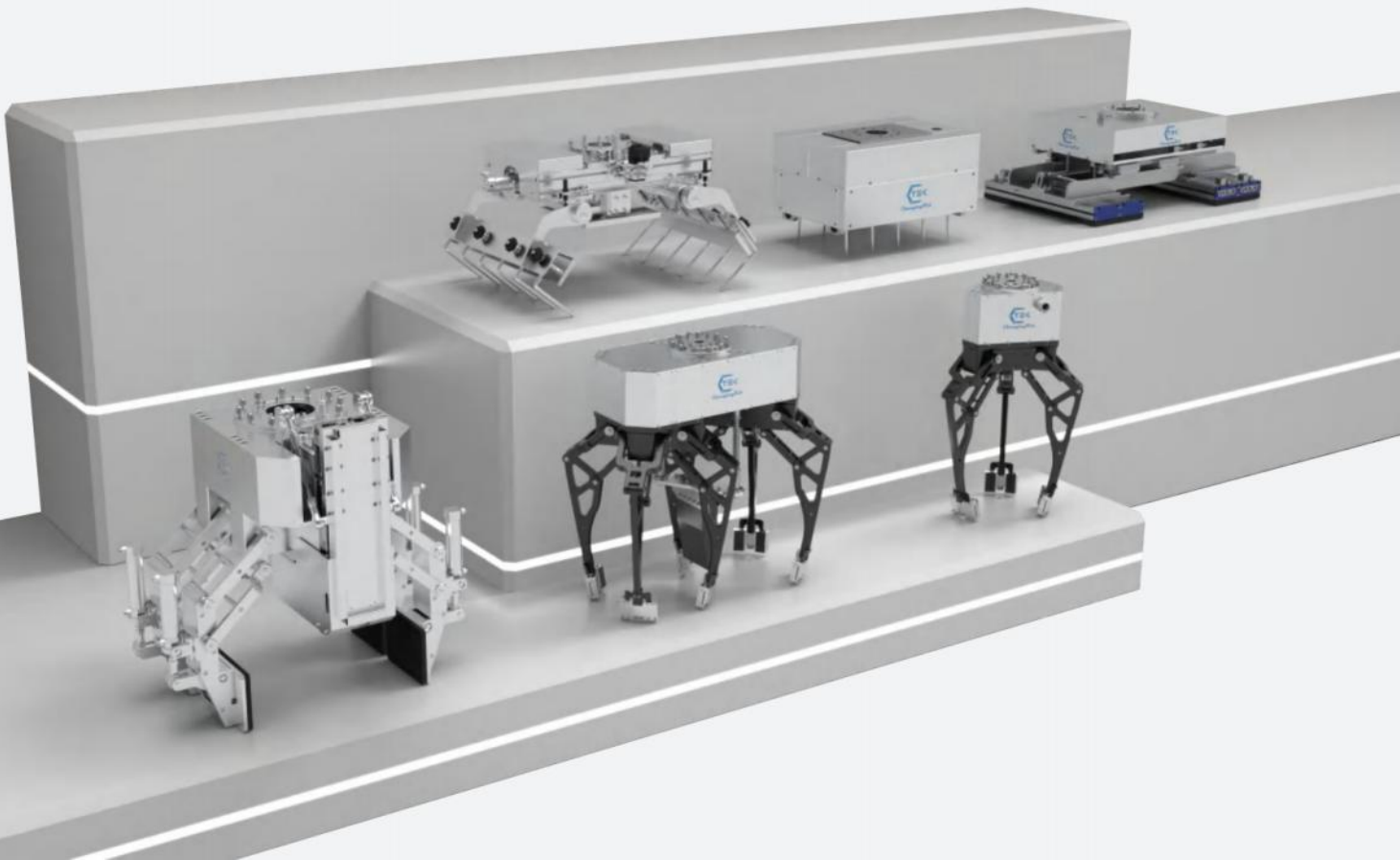


直接安装











轨道长度 L2(MM)	全长 L1(MM)	最大行程		G(mm)	K(mm)	N	M	重量 (kg)	
		A1滑座	A2滑座					A1滑座	A2滑座
150	220	60	-	25	100	2	2	1.5	-
200	270	110	-	50	100	2	2	1.8	-
300	370	210	135	50	200	3	2	2.4	2.7
400	470	310	235	50	100	4	4	3	3.3
500	570	410	335	50	200	5	3	3.6	3.9
600	670	510	435	50	100	6	6	4.2	4.6






产品选型概览

产品及型号	夹持力 (N)	最大推荐负载 (kg)	总行程 (mm)	开闭和速度 (mm/s)	通讯方式
 CTHM3F460	100	60	460	200	I/O
 CTHM6F460	100	120	460	200	I/O
 CTHM2F630	400	20	630	200	I/O
 CTHM4F630	400	40	630	200	I/O
 CTHM5F530	150	80	530	200	I/O

产品及型号	自重 (Kg)	供气压力 (Mpa)	最大推荐负载 (Kg)	压紧行程 (mm)	通讯方式
 CTABG430	50	0.7	60	50	I/O
 CTABX400	70	0.8	50	20	I/O
 CTABGS200	75	0.7	60	50	I/O

产品及型号	自重 (Kg)	供气压力 (Mpa)	最大推荐负载 (Kg)	通讯方式
 CTABG100	67	0.7	60	I/O



工件取放



物流分拣



流水线作业



特种作业

规格参数

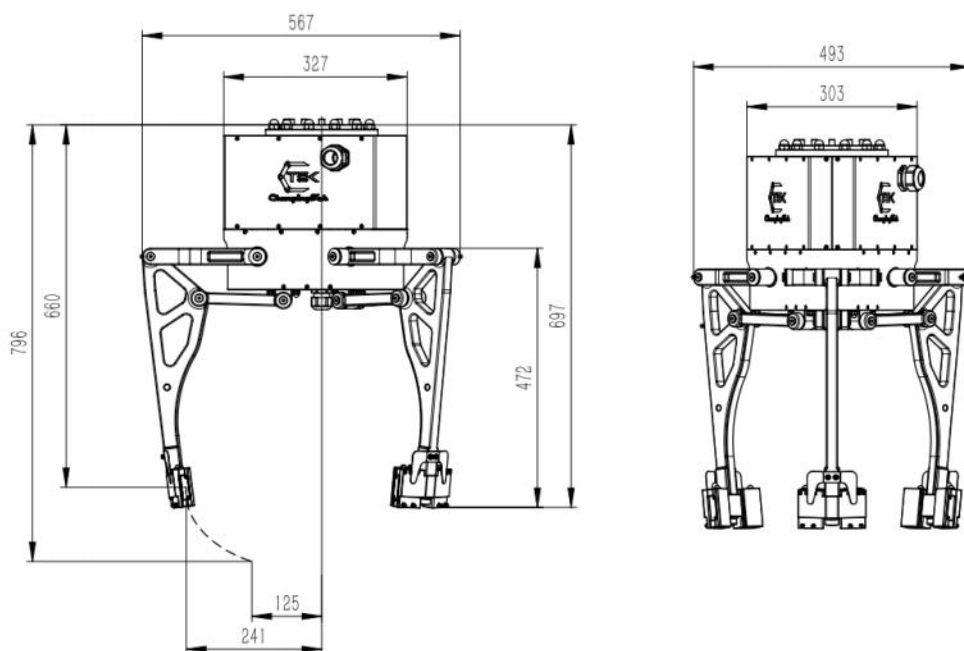
重型模块化三指手 型号: CTHM3F460



名称	重型模块化三指手	产品型号	CTHM3F460
驱动方式	伺服驱动	最大行程	460 mm
最大夹持力	100 N	最大负载	60 kg
最大抓取速度	200 mm/s	自身重量	35 kg
控制精度(位置/力)	1 mm/1 N	重复定位精度	0.3 mm
工作电压	24 V	最大电流	25 A
可编程参数	位置、速度、力	可反馈参数	位置、尺寸、电流
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	I/O Modbus RTU TCP/IP		

• 驱控一体 • 模块化设计 • 大行程 • 超大负载

产品尺寸图



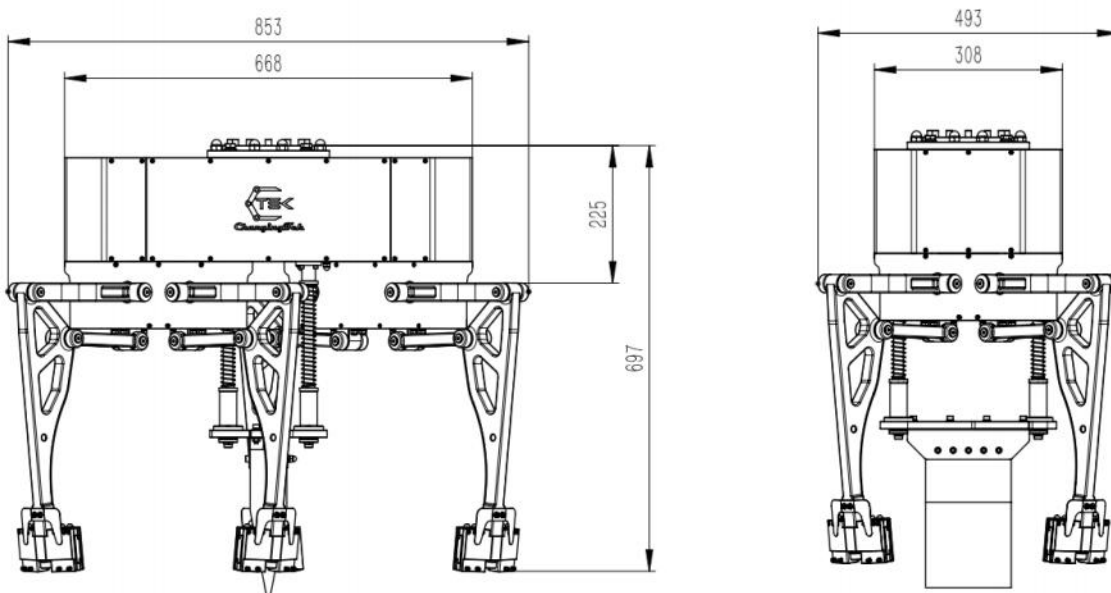
规格参数

重型模块化六指手 型号：CTHM6F460



名称	重型模块化六指手	产品型号	CTHM6F460
驱动方式	伺服驱动	最大行程	460 mm
最大夹持力	100 N	最大负载	120 kg
最大抓取速度	200 mm/s	自身重量	80 kg
控制精度(位置/力)	1 mm/1 N	重复定位精度	0.3 mm
工作电压	48 V	最大电流	50 A
可编程参数	位置、速度、力	可反馈参数	位置、尺寸、电流
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	I/O Modbus RTU TCP/IP		
<ul style="list-style-type: none"> • 驱控一体 • 模块化设计 • 大行程 • 超大负载 			

产品尺寸图



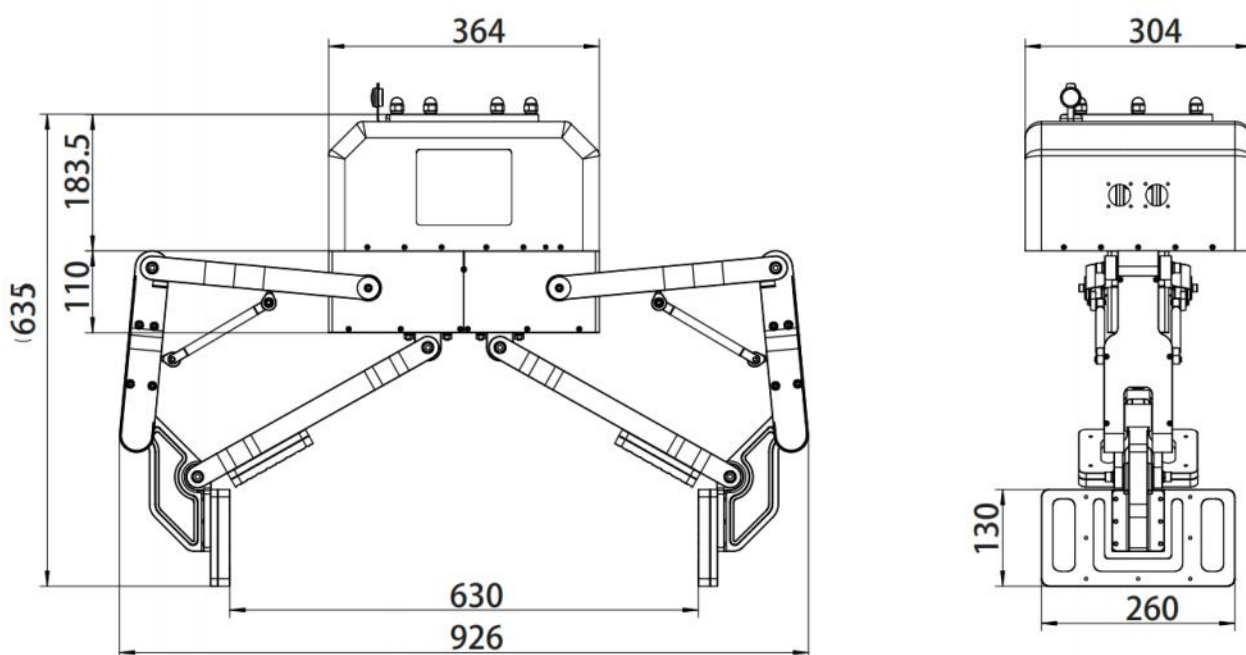
规格参数

行李箱两指手 型号: CTHM2F630



名称	行李箱两指手	产品型号	CTHM2F630
驱动方式	伺服驱动、模组	最大行程	630 mm
最大夹持力	400 N	自身重量	37 kg
最大抓取速度	20°/s	重复定位精度	0.3 mm
工作电压	24V、48V	控制精度	1mm/1N
可编程参数	位置、速度、力	可反馈参数	位置、尺寸、力
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	I/O EtherCAT TCP/IP		
	•混合驱动	•大行程	•超大负载

产品尺寸图



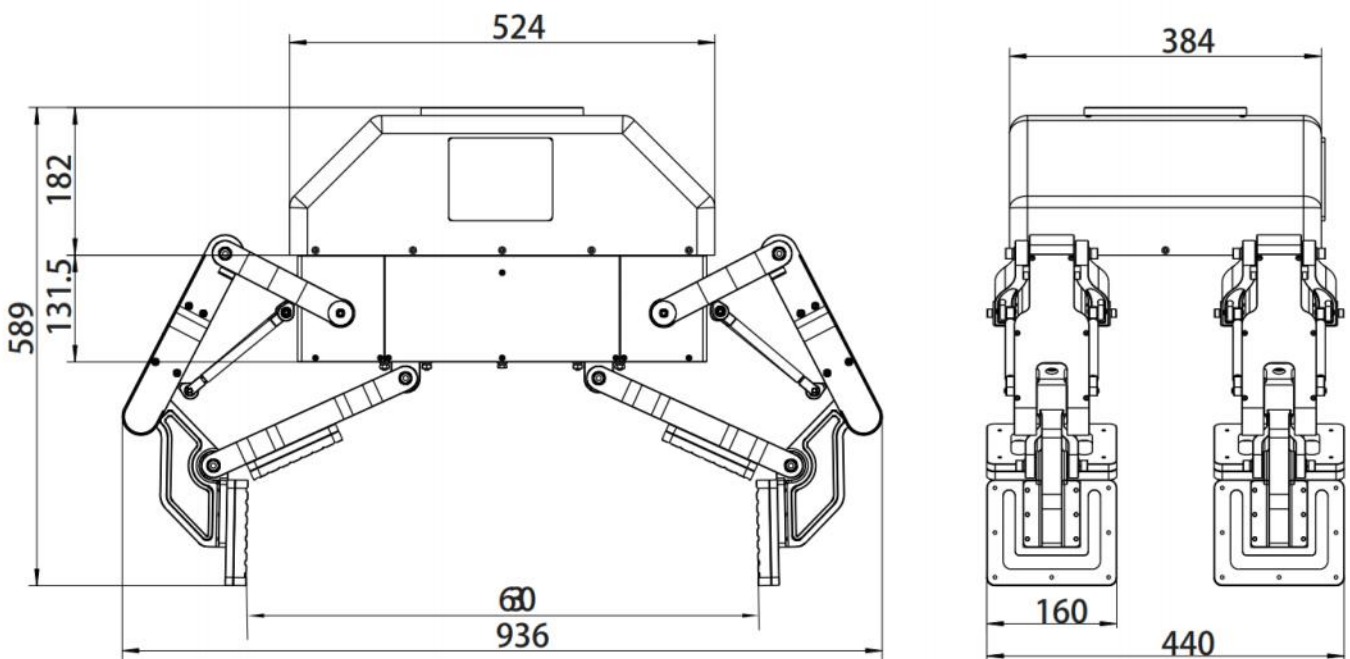
规格参数

行李箱四指手 型号: CTHM4F630



名称	行李箱四指手	产品型号	CTHM4F630
驱动方式	伺服驱动、模组	最大行程	630 mm
最大夹持力	400N	自身重量	≤60KG
最大抓取速度	20°/s	重复定位精度	0.3 mm
工作电压	24V、48V	控制精度	1mm/1N
可编程参数	位置、速度、力	可反馈参数	位置、尺寸、力
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	I/O EtherCAT TCP/IP		
	•混合驱动	•大行程	•超大负载

产品尺寸图



规格参数

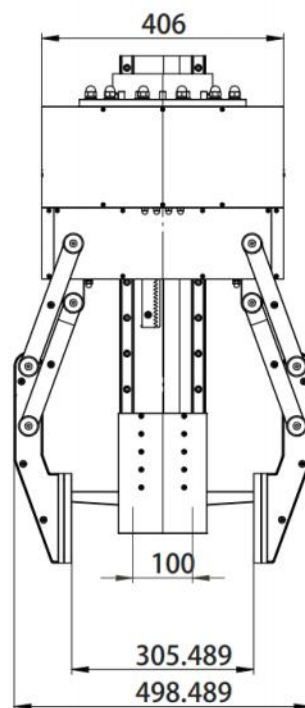
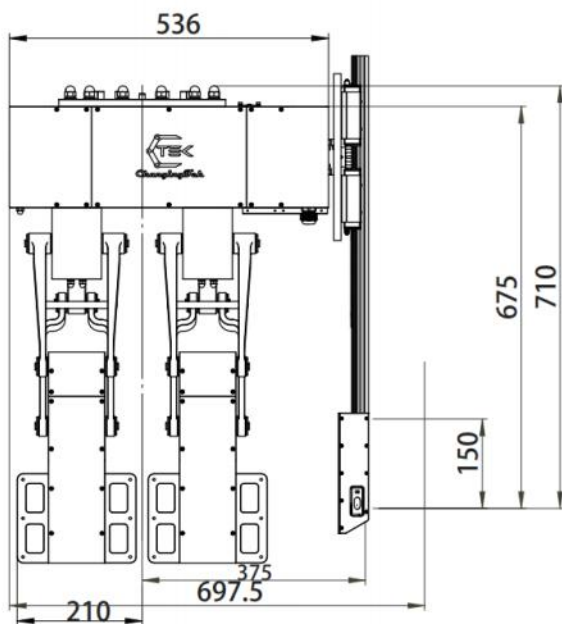
重型仿生五指手 型号: CTHM5F530



名称	重型仿生五指手	产品型号	CTHM5F530
驱动方式	电机、模组、气缸混合驱动	工作电压	DC48 V
工作气压	0.6-0.7 Mpa	最大负载	80 kg
自身重量	≤90 kg	最大抓取速度	20°/s
单指最大夹持力	150 N	最大行程	530 mm
行李箱长宽高	长550 宽500 高700 (mm)		
通讯协议	I/O Modbus RTU TCP/IP		

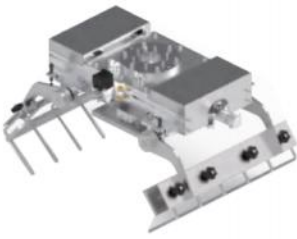
- 混合驱动
- 大行程
- 超大负载

产品尺寸图



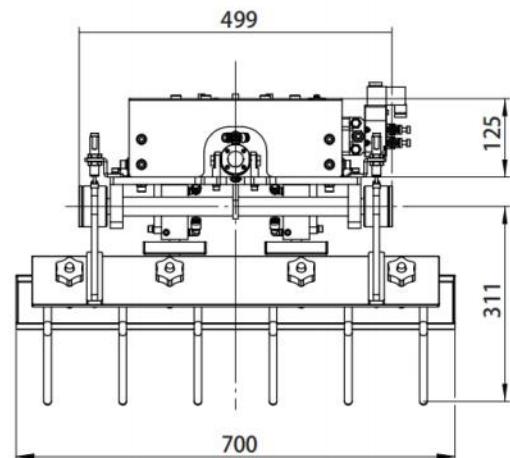
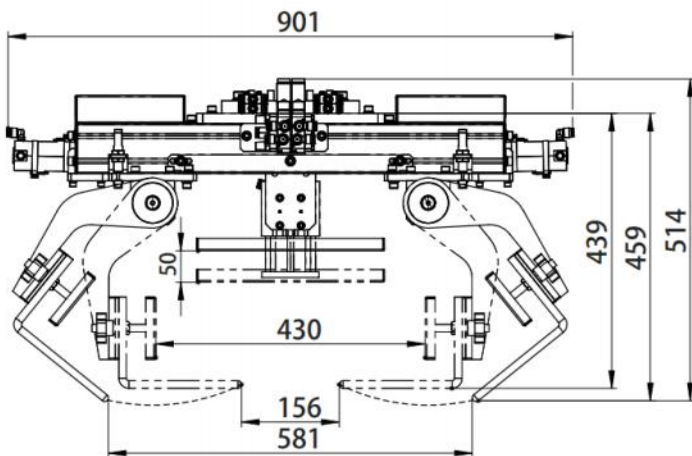
规格参数

码袋手 型号: CTABG430



产品名称	码袋手	产品型号	CTABG430
供气压力	0.7 Mpa	抓取袋子最大厚度	180 mm
最大推荐负载	60 kg	防护等级	IP54
压紧行程	50 mm	传动方式	气缸+连杆机构
抓取袋子最大宽度	430 mm	尺寸	901x700x514
抓取袋子最大长度	800 mm	驱动方式	气动
推荐使用环境	0-40°C、85%RH 以下(无结露)	自身重量	50 kg
通讯协议	I/O		
•低维护成本	•布置灵活	•超大负载	

产品尺寸图



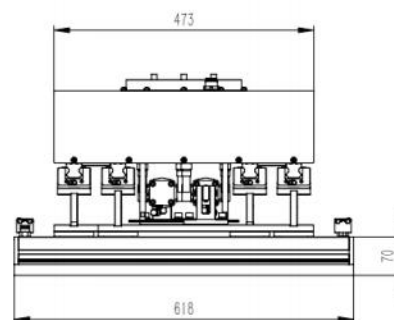
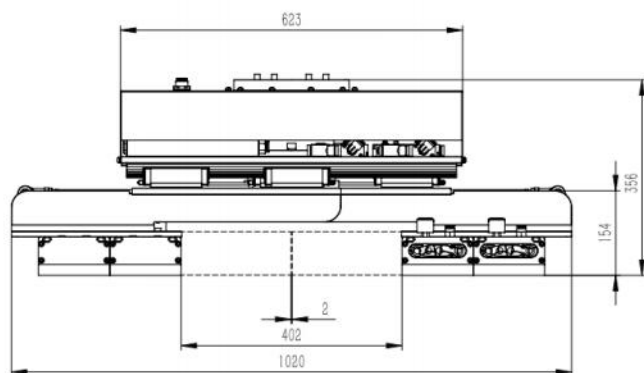
规格参数

多功能海绵吸盘手 型号：CTABX400



名称	多功能海绵吸盘手	产品型号	CTABX400
海绵厚度	20 mm	自身重量	70 kg
吸孔数量	99 × 4 (个)	供气压力	0.8 Mpa
空气消耗量	270 × 4 L/min	最大推荐负载	50 kg
最大真空度	60%	防护等级	IP54
进气口气压	≥ 0.8 Mpa	压紧行程	20 mm
吸力	820 × 4 N	传动方式	气缸+连杆机构
张开行程	400 mm	尺寸	623 × 618 × 356
推荐使用环境	0-40°C、85% RH 以下 (无结露)	通讯协议	I/O
<ul style="list-style-type: none"> • 低维护成本 • 布置灵活 • 超大吸力 • 安全性高 			

产品尺寸图



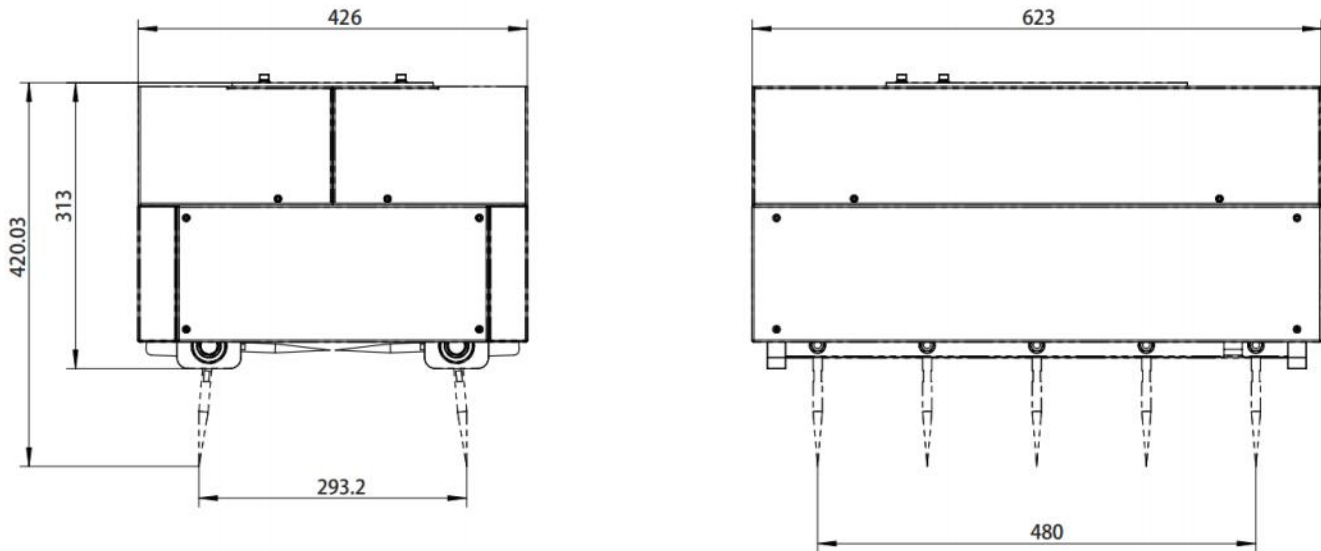
规格参数

直刺式破袋手 型号: CTABG100



产品名称	直刺式破袋手	产品型号	CTABG100
驱动方式	气缸	供气压力	0.7 Mpa
自身重量	67 kg	最大推荐负载	60 kg
工作电压	24 V	防护等级	IP54
抓取产品长宽高尺寸	800x400x200 (mm)		
通讯协议	I/O		
• 低维护成本	• 布置灵活	• 安全性高	

产品尺寸图



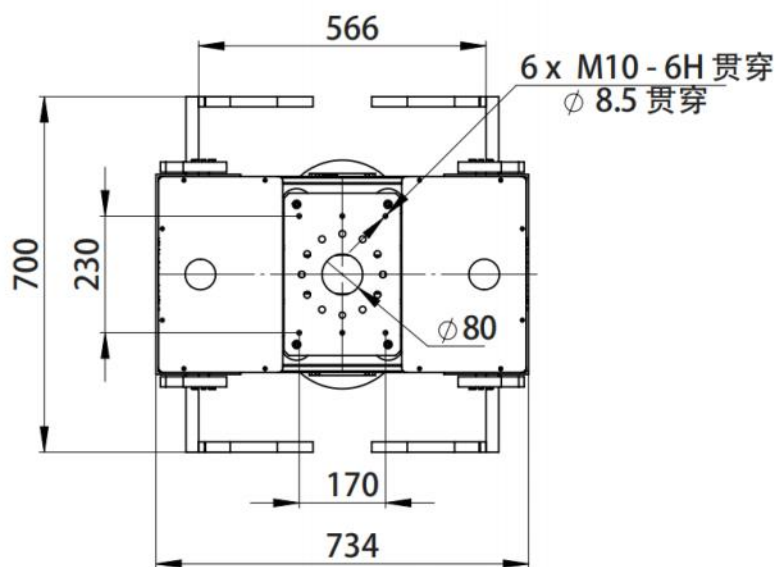
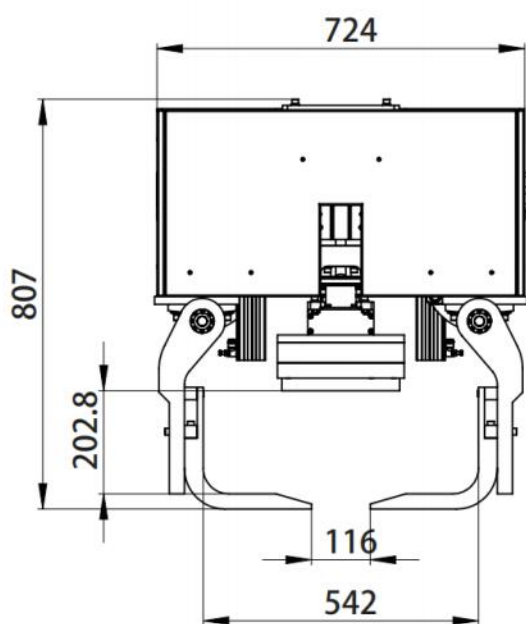
规格参数

吸抱一体手 型号: CTABGS200



名称	吸抱一体手	产品型号	CTABGS200
驱动方式	气动	自身重量	75 kg
供气压力	0.7 Mpa	最大推荐负载	60 kg
抓取袋子最大厚度	160 mm	吸盘行程	200 mm
抓取袋子最大长度	830 mm	压紧行程	50 mm
抓取袋子最大宽度	530 mm	防护等级	IP54
传动方式	气缸+连杆机构	通讯协议	I/O
推荐使用环境	0-40°C、85% RH以下(无结露)		
• 低维护成本	• 布置灵活	• 超大吸力	• 安全性高

产品尺寸图



项目概述:

知行智能盘点机器人，利用AI+多传感器集成+AGV应用技术，可实现6米高度、深度自动盘点，为仓储物流等行业解决多层立体化仓库盘点的问题。

方案成果:

- 效率高可24小时工作，可于夜间仓库无人时候自行盘点；
- 运维便捷不需要人为参与，系统自主运维和数据分析、存储；
- 行动灵活，系统下发盘点任务，自主规划盘点路径；
- 精准伸缩自动升降，最高支持6米货架（支持定制）；
- 个性化定制，我们致力于为客户提供个性化服务，量身定制解决方案；



■ 无人值守



■ 智能管理



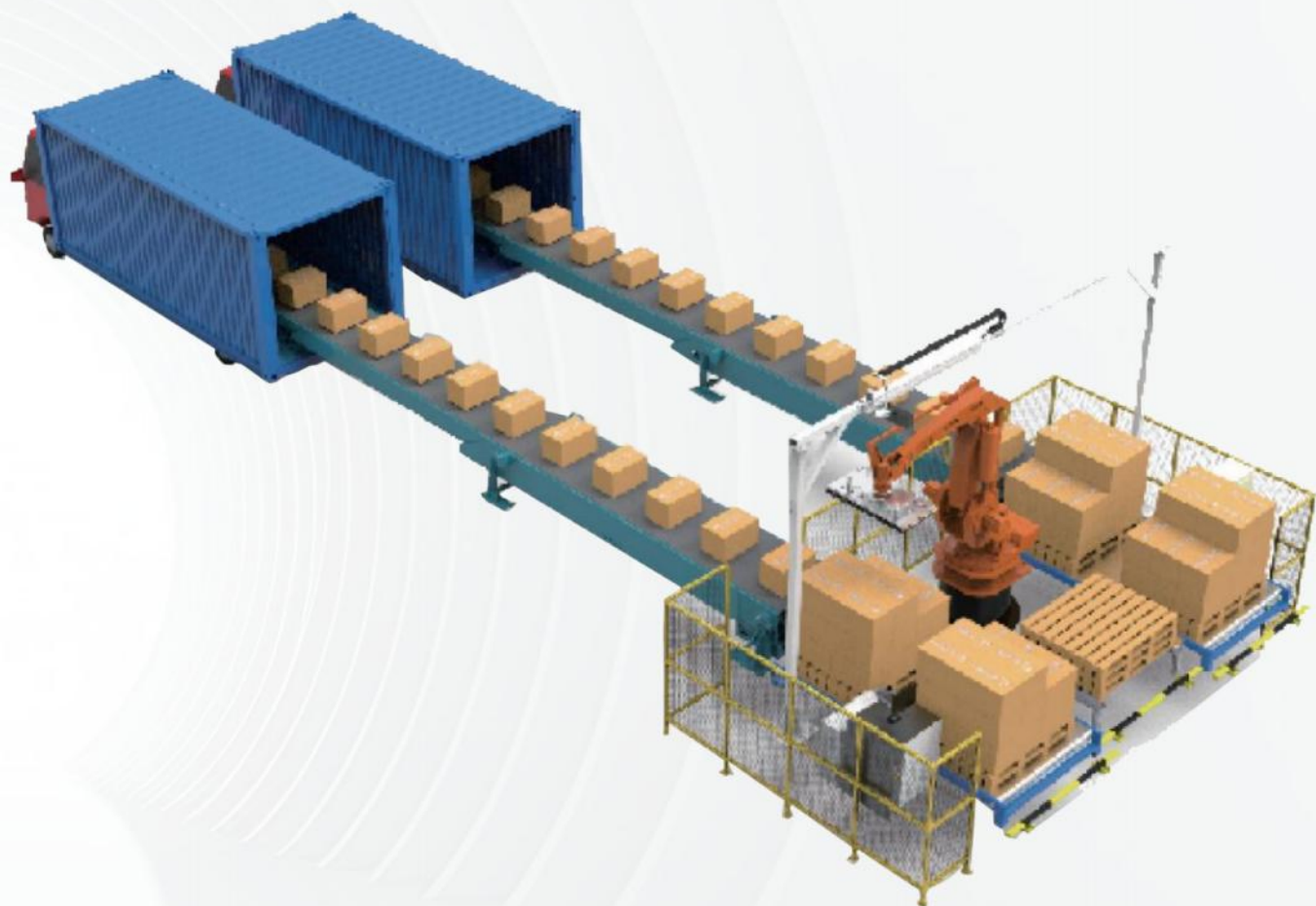
■ 精准盘点

项目概述:

拆垛机器人覆盖两个拆垛工位，每个工位含：1台托盘输送机将缓存位托盘输送至拆垛工位，1台皮带伸缩机可以分别对应两台货车装箱；在拆垛工位上装有一台带自适应移动的3D相机，可以对应两个拆垛的工位。

方案成果:

- 工业级3D相机安装于伺服滑轨上，精确移动至不同工位拍照；
- 可应对外表深色或白色、胶带、扎带、贴标等复杂情况；
- 可实现单SKU单拆、多SKU混拆等功能；
- 无需学习，可迅速适应纸箱新SKU；
- 通过 AI 算法，传送带、WMS等配合，实现复杂场景自动化落地；
- 智能规划轨迹，避免拆垛、码垛时夹具与箱子、箱子与箱子之间的碰撞；
- 全自动拆垛，降低人工劳动强度。



■ 精确识别



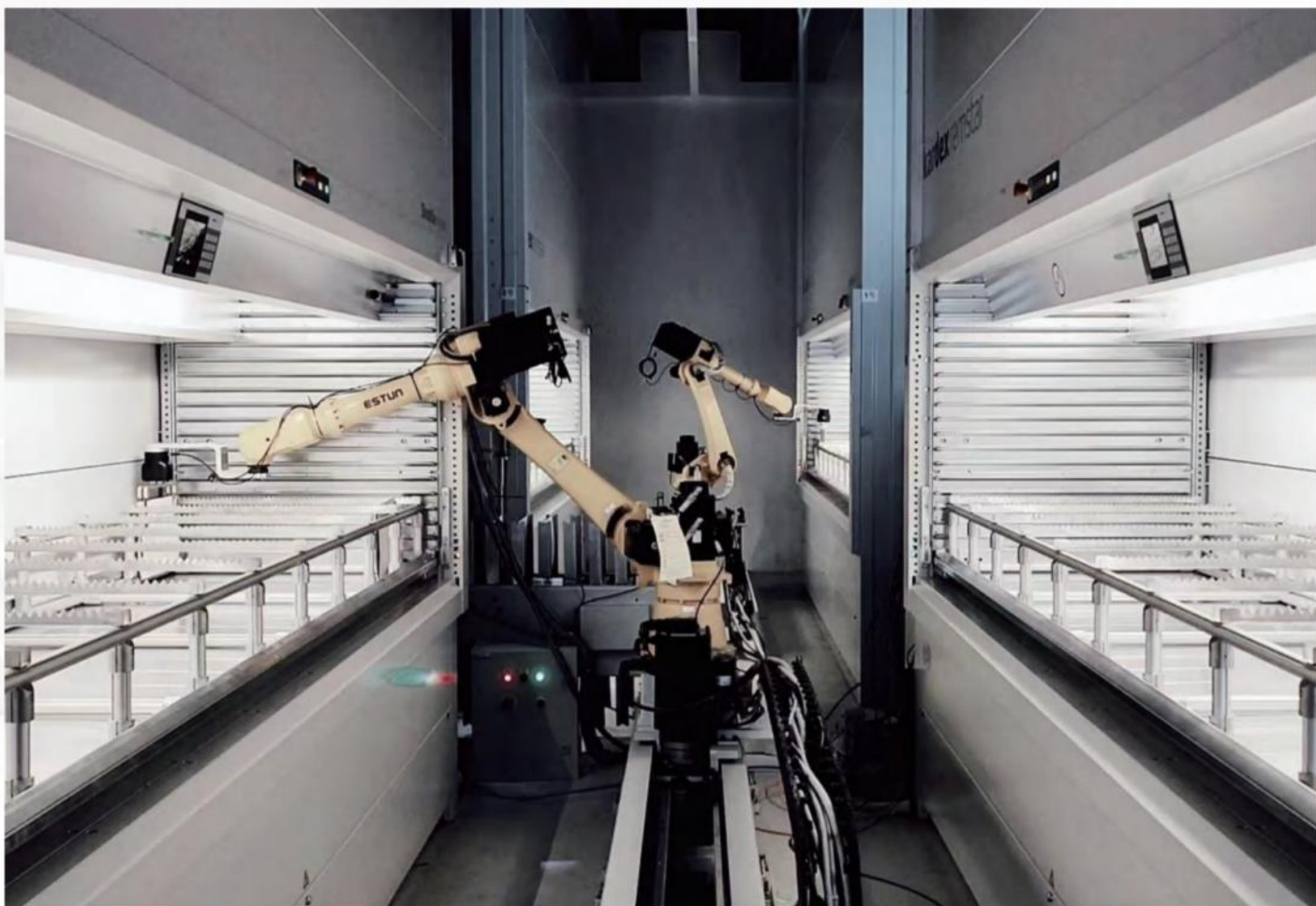
■ AI+3D视觉

项目概述:

项目有4个智能立库，能存储数万产品夹，每两个库配有一台7轴机器人（地轨+机械臂）从库位中取放产品，1条上下层的输送线连接至1台出库机器人工位，出库机器人对应1条缓存输送线输出产品。

方案成果:

- 高精度直线地轨+工业机器人臂，精确移动至不同工位取放产品；
- 柔性自适应末端执行器可适应多SKU产品尺寸；
- 通过 AI 算法，机器人、WMS等配合，实现大容量立库产品筛选出库；
- 智能规划轨迹，自适应末端执行器避免抓取产品过程中与产品碰撞、挤压；
- 24H全自动出入库系统，大大提高了工作效率。



■ 自适应夹手



■ 智能识别



■ AI+3D视觉

项目概述:

项目有1台四轴码垛工业机器人搭载1台大负载AGV组成的复合搬运机器人，机器人末端轴装有一台自适应酒坛抓手和3D工业相机，可以精准定位仓库器件位置，自动将重型零件搬到AGV车上。

方案成果:

- 工业级大负载复合机器人可自主导航定位，提高整体仓储运行效率；
- 减少人员作业，出库、上下架、盘点等无需人员作业，降低人工成本；
- 降低人机物交叉作业，减少作业隐患，实现放呆防错，提高运营管理能力；
- 3D视觉引导，自适应末端执行器避免抓取产品过程中与产品碰撞、挤压；
- 以“AGV/AMR、机器人系统”等硬件产品为输入载体，以“智能调度系统GS-AIS、仓储控制系统WCS、AGV调度系统AGVS”等软件产品为决策大脑，实现库存管理智能可视化。



■ 智能识别



■ AGV 机器人



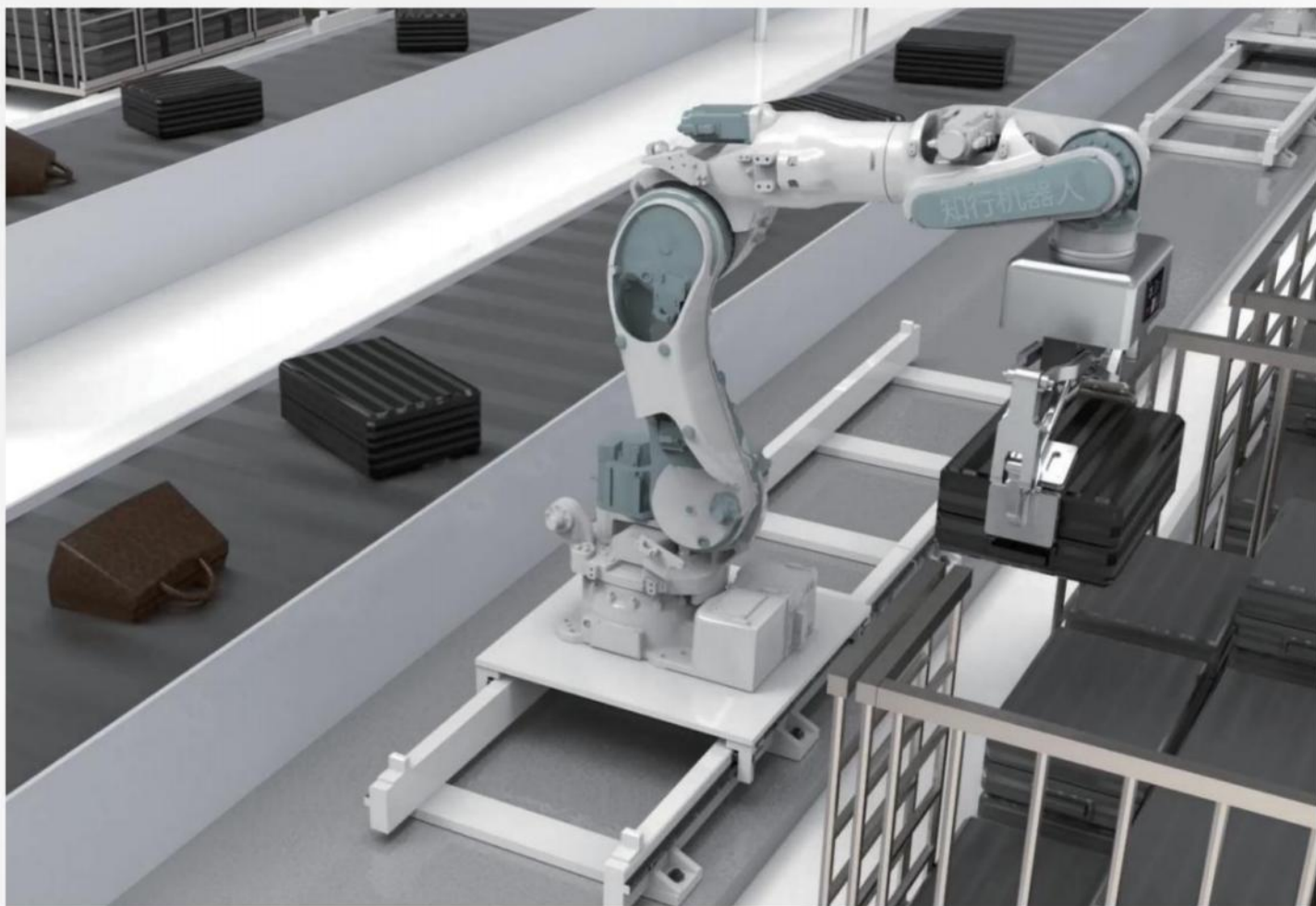
■ 大负载电动

项目概述:

项目有1台码垛工业机器人，机器人末端轴装有一台自适应两指行李箱手，1台3D体积测量定位相机识别来料，可以精准定位行李箱位置，自动将行李搬到行李箱车上。

方案成果:

- 机械臂配合行李箱分拣输送系统实现自动搬运、码垛;
- 自适应末端执行器可以兼容80%~90%的机场行李箱，可以抓取大中型行李箱和包裹，减少人工搬运的劳动强度;
- 机器人抓取效率高，可大大提高装车效率;
- 该方案可适应不同的复杂环境，灵活布置。



■ 自适应夹手



■ 快换末端



■ 触、视觉一体

项目概述:

脉动装配生产线是知行机器人针对航空领域大部件物品批量生产需求，研发的数字化智能装配生产线。产线依托知行大负载末端及高精度自动化装配领域技术，完成航空领域大部件物品，抓取、搬运、翻转、装配等工作。

方案成果:

- 大负载智能抓取装置、提高生产效率，缩短装配周期；
- 高精度自动化装配技术，满足精密装配需求；
- 高自动化集成化设计，改善工作环境，降低劳动强度，保障生产安全；
- 数字化、可视化产线设计，实现实时数据反馈，满足多级别，远程决策需求；



■ 大负载电动



■ 智能识别



■ AI+3D视觉

■ 提升效率

■ 减少伤害

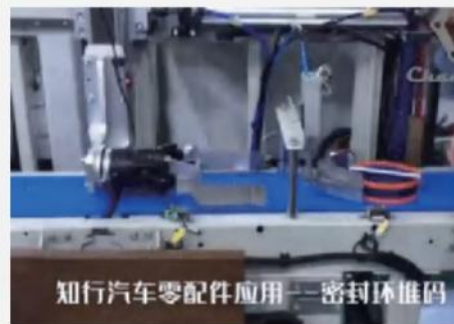
■ 增加柔性

■ 节省成本

上下料检测拧紧装配拾取

■减少伤害 ■精确可靠 ■场景广泛 ■方便易用

上下料



测量

搬运

测试

贴标

设备看护



■ 高一致性

■ 提升效率

■ 柔性伤害

■ 稳定性好

拾取



包装



分拣



搬运

CONTACT US

知行机器人科技(苏州)有限公司

🌐 www.changingtek.com ☎ 0512-53233370

| 苏州公司 江苏省太仓市健雄路20号11号楼12层

| 盐城工厂 江苏省盐城市盐南高新区新园路78号D-1

| 华东事业部 江苏省苏州市苏州工业园区星汉街5号楼

| 华北事业部 北京市海淀区中关村南大街2号数码大厦B座12层1201室

| 华南事业部 广东省深圳市南山区清华信息港科研楼一楼107-108创新中心



微信公众号



订购咨询



产品手册