



天眼系统

AI视觉柔性化解决方案

www.mw-robot.com

天眼系统

运用计算机视觉及人工智能技术,打造柔性化的解决方案,赋能智能制造、智慧物流。通过覆盖全域的业务动态监控,及车路、车厂协同,藉由边缘计算的数据处理平台,达成管理可视化,作业环境安全化,确保工厂稳定运行,并降本增效。



三大作用



功能模块

柔性化赋能



料笼堆叠

- 料笼变形检测
- 堆叠安全检测
- 货物偏移检测
- 不同高度拆、码



无人装卸车

- 兼容多车型(飞、平、厢)
- 不同货物库位规划(空间利用率最大化)



高位存储

- 卸货空间检测
- 高精度取放货



托盘姿态识别

- 支持托盘角度偏差45°、位置偏移±80cm(部分车型)
- 视觉感知不停车姿态识别
- 支持歪放正取、歪取正放、歪取歪放、正取歪放
- 非标载具支持在线快速训练
- 支持各种类型托盘、料框及料笼等载具

经营管理



货物信息识别

- 条码识别
- 颜色识别
- 汉字识别
- 数量计算
- 超托检测
- 轮廓检测
- 直径测量
- 宽度x高度测量



视觉盘点

- 整托货物图像检测
- 整托总数计算



库位有无检测

- 库位有无
- 偏移检测

安全监管



车路协同

- 人员闯入检测
- 路径干扰检测
- 轨道异物检测



环境安全检测

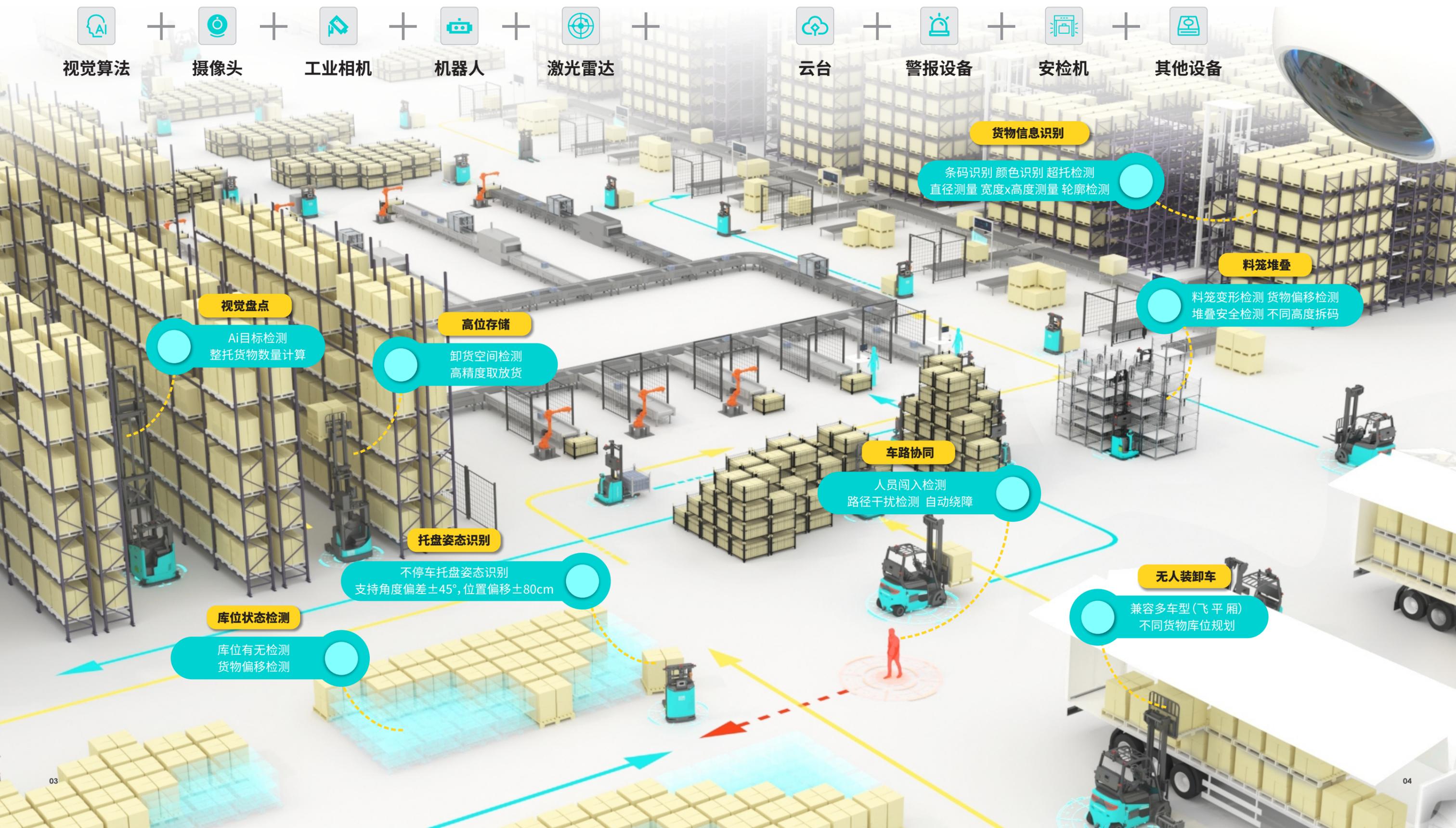
- 明火、烟雾检测
- 整托总数计算



作业安全检测

- 人脸识别
- 安全帽有无检测
- 人员离岗检测
- 手套有无检测
- 人员摔倒检测
- 行为异常检测
- 工衣有无检测
- 货物倾倒检测

天眼系统视觉解决方案



货物信息识别

条码识别 颜色识别 超托检测
直径测量 宽度x高度测量 轮廓检测

料笼堆叠

料笼变形检测 货物偏移检测
堆叠安全检测 不同高度拆码

视觉盘点

Ai目标检测
整托货物数量计算

高位存储

卸货空间检测
高精度取放货

车路协同

人员闯入检测
路径干扰检测 自动绕障

托盘姿态识别

不停车托盘姿态识别
支持角度偏差 $\pm 45^\circ$, 位置偏移 $\pm 80\text{cm}$

库位状态检测

库位有无检测
货物偏移检测

无人装卸车

兼容多车型(飞平厢)
不同货物库位规划

要素组成

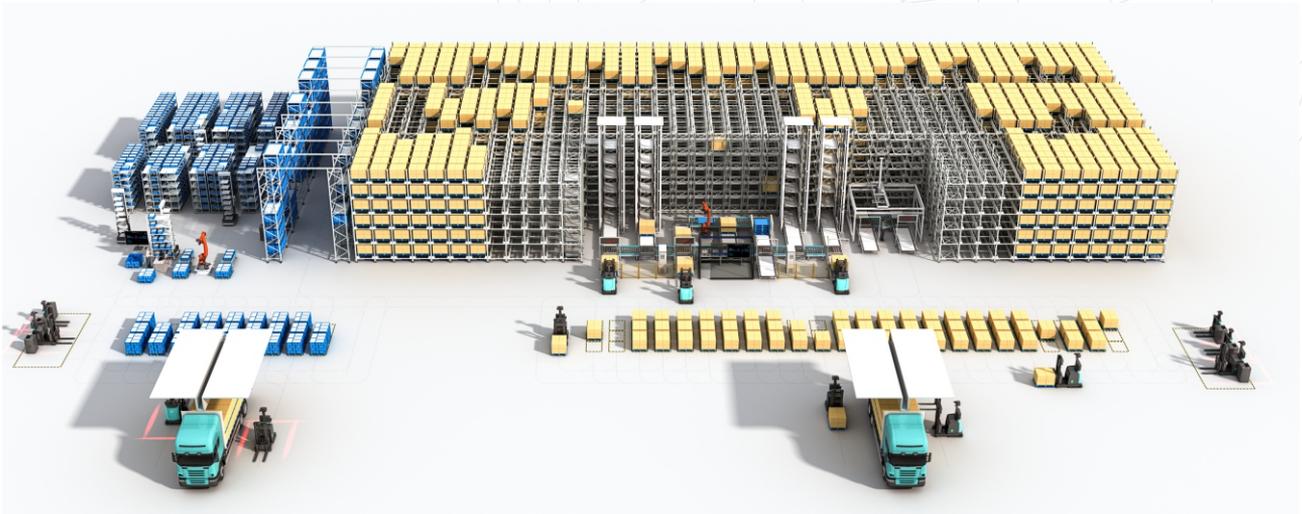
硬件设备



应用分析



智能工厂应用



AI实时计算, 数据上云
提供可溯源的云平台




实时计算平台

数据可视化平台
管理决策直观、智能




可视化分析平台

云端完成边缘设备
服务灵活配置管理
设备变得可控




运维管理平台

劬微机器人 (Multiway Robotics), 全球领先的场内智能物流解决方案提供商, 以“开创全新高效的用工模式”为使命, 促进社会生产力持续升级。

劬微机器人全球总部位于中国深圳, 生产基地位于浙江桐乡, 其中国区域的深圳、杭州、厦门子公司, 海外区域的美国亚特兰大、德国北威州、日本东京、韩国首尔等地的业务子公司均有当地团队进行运营, 业务销售、运营和服务覆盖全球超过30个国家及地区。

劬微机器人专注于先进的机器人与人工智能技术, 为客户提供产品级的智能制造及智慧物流解决方案; 从底层核心传感器, 到核心算法, 再到自主研发的无人化车型及上层系统, 整套端到端解决方案, 形成一体化全栈式创新交付平台。硬件产品包括: 全品类的无人叉车、AMR、无人牵引车及四向穿梭车; 软件系统包括: 劬微云、WMS、RCS、WCS、现场管理系统及多种视觉解决方案。

劬微机器人已在工厂、仓储、物流等领域交付了大量标杆项目, 成为全球众多行业领先客户信赖的持续合作伙伴。



国内办公点: 深圳 | 合肥 | 杭州 | 苏州 | 南京 | 青岛
济南 | 沈阳 | 长沙 | 佛山 | 厦门 | 成都

海外办公点: 亚特兰大 | 东京 | 首尔 | 杜伊斯堡



电话: 400-8765-081

官网: www.mw-robot.com

邮箱: marketing@mw-robot.com

订阅劬微机器人最新消息

搜索

