



调度系统 RCS

力微机器人(深圳)有限公司
Multiway Robotics (Shenzhen) Co., Ltd.

RCS 系统介绍

劬微调度系统能同时**支持数百台不同车型车辆、同一场地的协同运行**，并快速规划出**最优路线**，实现全局最优导航路线规划，在最短时间内完成任务，确保最高效率运行。

目前，劬微机器人调度系统已在**汽车、食品、医药流通、新能源、冷链等领域落地了400+实际项目**，多家头部企业客户现场超过百台规模的应用部署。



环境实时构建



最优路径规划



智能交管调度



设备监控管理



任务就近派车



智能任务排序



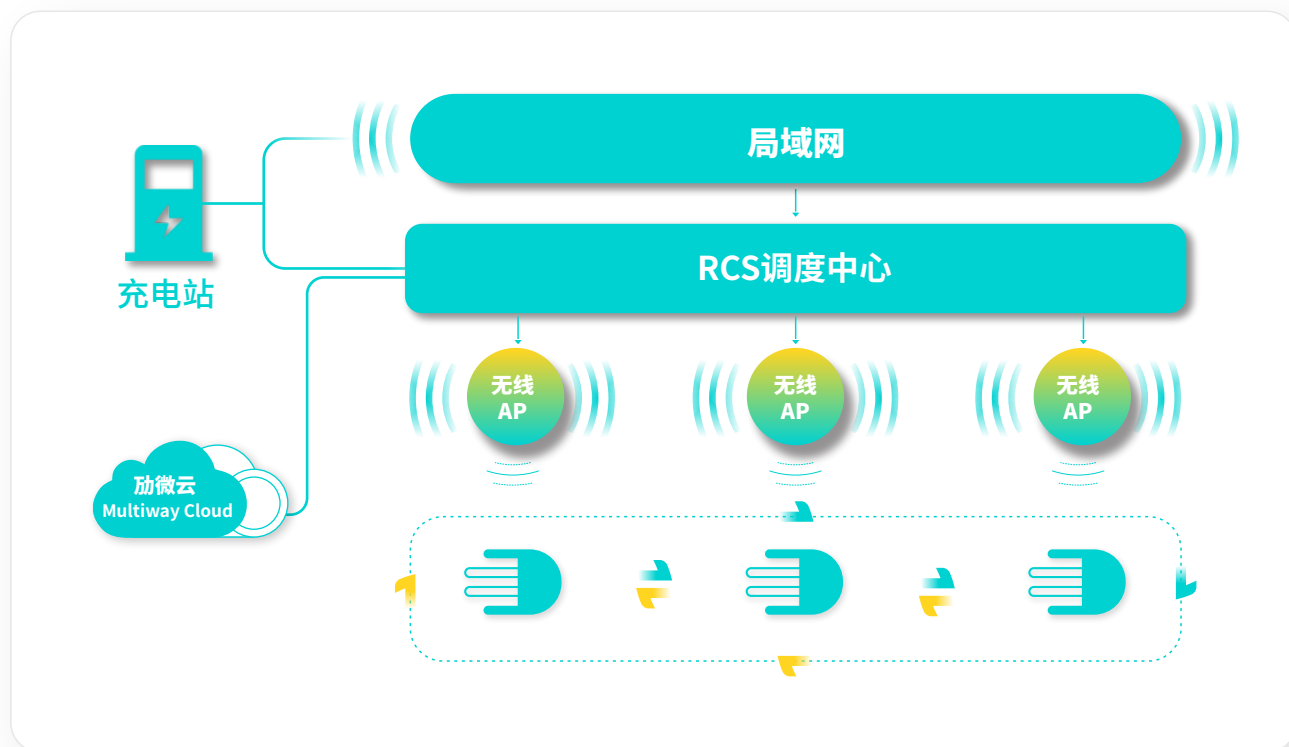
自主充电管理



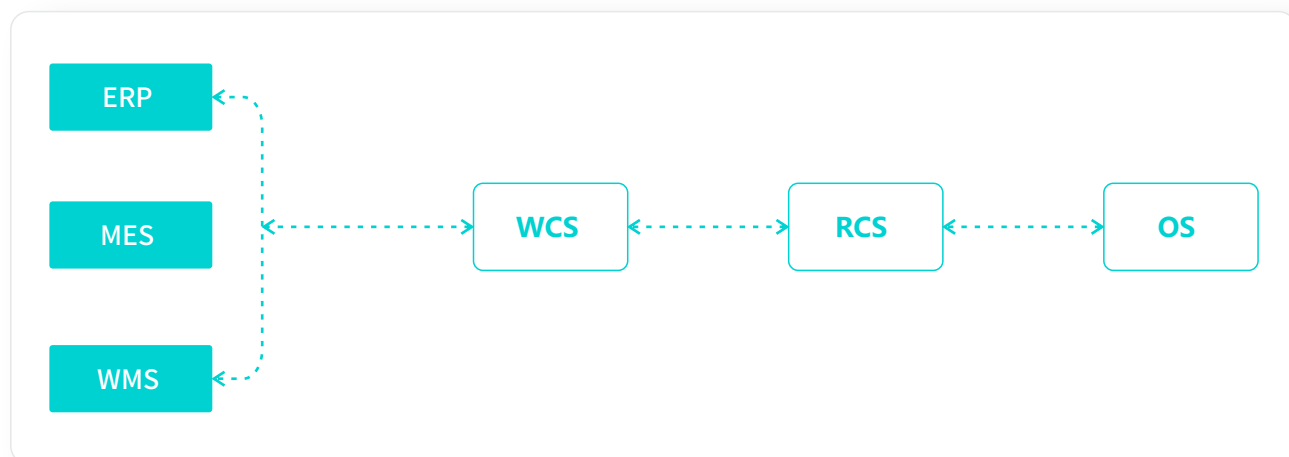
多车动态避让



网络架构



系统对接逻辑



系统功能

动态监控



支持web端系统信息访问、远程监控



实时显示运行地图
(支持3D数字孪生)



实时显示车辆任务、位置、状态、电量等



实时显示任务列表信息



实时显示任务、系统、车辆异常



支持任务、车辆等信息查询



支持后台参数配置

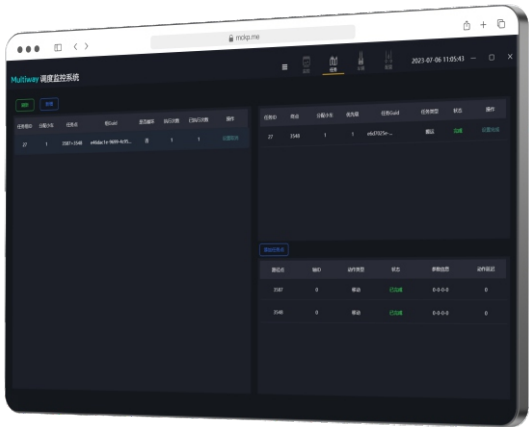


支持不同用户或用户组设定操作权限



任务管理

- 实时监控任务的执行状态
- 支持创建任务,指定车辆搬运货物到目标点
- 支持创建循环任务
- 支持管理任务状态手动取消任务、手动完成任务



车辆管理

- 实时监控车辆运行状态
- 支持配置车辆信息
- 支持配置仿真车辆,实现模拟真车运行
- 支持查看车辆的路径详情、查看交管情况

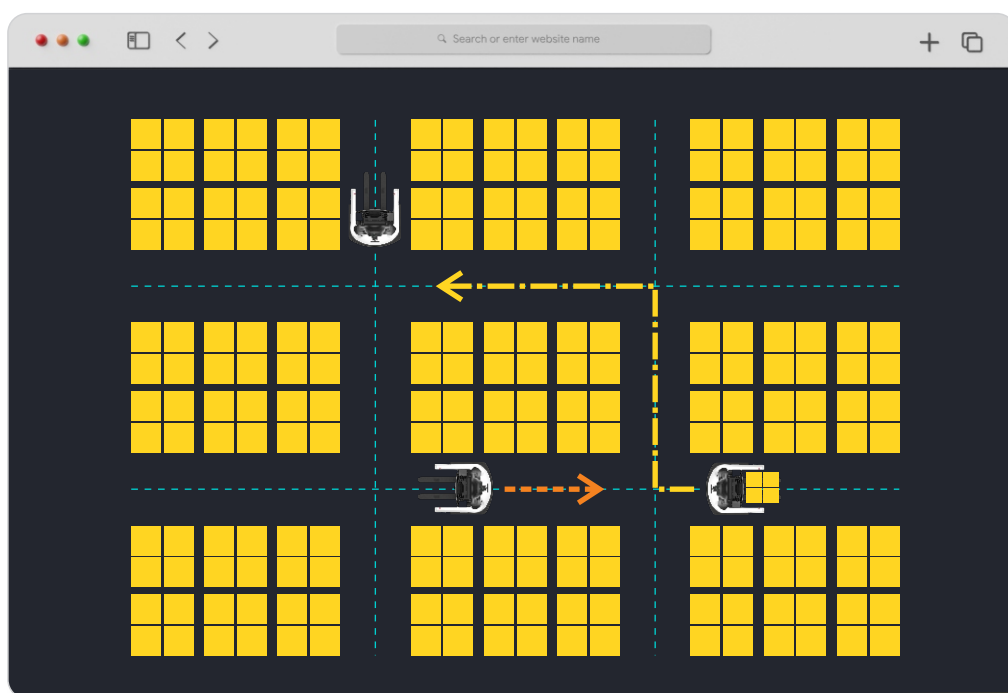
报表统计

- 记录运行轨迹、交管时间、故障率等
- 记录运行任务,自动生成任务日志
- 数据分析(效率、里程、稼动率等),支持图表和数据导出
- 报告系统出现的故障,生成事件,查询日志



交通管制

- 实时优化交通管制的路线
- 实时调整车辆运行轮廓, 减少交管、避免碰撞
- 根据机器人会车/跟车状态、任务优先级, 实时调整交管下发机制
- 根据路况, 实时调整, 动态避让
- 不同楼层多车同时呼叫同一电梯的交管处理
- 支持车路协同



交管机制



空间碰撞检测



路线下发管制



区块分组保护



巷道作业限制



事件交互机制



动态避让算法

设备管理

- 实时自检机器人各部件通讯状况
- 实时监控多台机器人电池, 低电量预警及充电
- 实时监控机器人位置、避障、运动等信息
- 实时监控系统中各模块对接的通讯状况
- 支持远程一键停车
- 支持远程OTA升级, 无须人工干预



车辆列表

全部 (466)	在线 (466)	离线 (466)	异常 (466)	报警 (466)
设备编号	状态	设备任务	执行状态	...
1234	在线	任务 A	执行中	...
1234	在线	任务 A	执行中	...
1234	在线	任务 A	执行中	...
1234	在线	任务 A	空闲	...

系统配置

- 地图配置: 地图上传、地图激活
- 事件配置: 配置与wcs的通知、交互事件
- 车型配置: 车型信息配置
- 充电配置: 配置车辆自动充电策略
- 站点配置: 充电点、待命点、库位点等站点配置
- 待命点配置: 配置车辆自动回到指定待命点



新增站点

路径编号: 1380 优先级: 0

站点类型: 充电点 区域: 全部1 x 全部2 x 全部3 x 全部4 x

车辆类型: 全部

名称: 1380充电点

保存 取消



Multiway 调度监控系统

ID	路径编号	名称	站点类型	优先级	车辆类型	待命点ID	待命点优先级	待命点类型	操作
1380	1380	1380	充电点	0	全部	0	0	无	修改 / 删除
1381	1381	1381	充电点	0	全部	0	0	无	修改 / 删除
1382	1382	1382	充电点	0	全部	0	0	无	修改 / 删除
1383	1383	1383	充电点	0	全部	0	0	无	修改 / 删除
1384	1384	1384	充电点	0	全部	0	0	无	修改 / 删除
1385	1385	1385	充电点	0	全部	0	0	无	修改 / 删除
1386	1386	1386	充电点	0	全部	0	0	无	修改 / 删除
1387	1387	1387	充电点	0	全部	0	0	无	修改 / 删除
1388	1388	1388	充电点	0	全部	0	0	无	修改 / 删除
1389	1389	1389	充电点	0	全部	0	0	无	修改 / 删除
1390	1390	1390	充电点	0	全部	0	0	无	修改 / 删除

励微机器人 (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。

励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。

励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: 励微云、WMS、RCS、WCS、现场管理系统及多种视觉解决方案。

励微机器人已在工厂、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

订阅励微机器人最新消息

励微机器人 |

搜索

