



喷涂领域智能机器人专家



智绘机器人科技(江阴)有限公司

ZHI HUI JI RO BOT KE JI (JIANGYIN) YOU XIAN GONG SI

地 址：江阴市申港街道港城大道988号临港科创园18号

网 址：www.zhihui-robot.cn

联系方式：孟经理17761579988

祝经理18895351551



智绘机器人科技（江阴）有限公司

公司介绍

COMPANY PROFILE

喷涂领域智能机器人专家

“引领智能喷涂，打造行业标杆”

Expert in intelligent robots in the field of spraying
Leading intelligent spraying and creating industry benchmarks

办公场所:

江阴临港科创园18#厂房

机器人本体研发生产测试

工程应用项目

北京清华同方大厦B座

视觉软件算法研发

东莞大塘朗大坑北巷3号

产品及方案展厅



智绘机器人是一家致力于喷涂领域专用智能机器人研发、生产、销售、应用的创新型科技公司。国内首先提出通过“AI+喷涂机器人+喷涂工艺”的技术路线解决客户生产端柔性喷涂问题，打造具有自主知识产权的“柔性喷涂系统”，让手、眼、脑在喷涂场景结合，解决客户工件“种类多、定位难”等问题，让喷涂机器人的应用更简单、更智能!

团队成员在喷涂机器人领域深耕多年，自主研发大臂展智能喷涂机器人，致力于解决中大型工件喷涂“以人为本”的顽疾。同时，公司还为客户提供量身定制自动化柔性喷涂解决方案，给客户“用得起、用得好”的喷涂机器人，助力传统喷涂产业智能升级!

目前我已经通过ISO9001质量管理体系认证，并成功获得防爆合格证书。我将持续以“产品质量、技术研发、工艺积累”为导向，不断建立行业壁垒，立志成为喷涂领域智能机器人专家。



业务模式 Business model

公司主要有喷涂机器人本体研发生产销售、自动化喷涂解决方案、机器人共享喷漆房三大板块业务。

1. 喷涂机器人本体

具有自主知识产权的全品类智能喷涂机器人属国内首创，填补了国内大型喷涂机器人的空白。手腕采用特殊的BBR型结构，正面喷涂无奇异点，极大的提高了喷涂效率和喷涂质量。

结合视觉系统与自动规划系统形成一套标准智能喷涂机器人系统，达到免示教、柔性喷涂、快速落地应用的目的。

2. 自动化喷涂解决方案

针对标杆行业客户的需求提供一体化智能喷涂解决方案，用机器人代替人工，节省人力成本、节省油漆、提高喷涂质量、减少污染，同时提高产品表面质量一致性，提高产品竞争力，助力企业喷涂工艺升级。如风电、车厢、船舶、工程机械等行业。

3. 机器人共享喷漆房

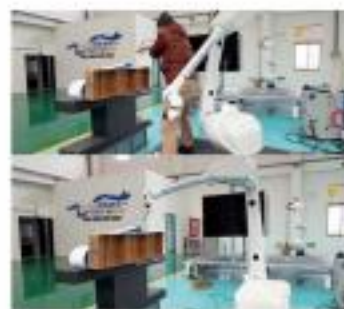
与有喷涂资质的、并且正在承接喷漆外包服务的厂家合作，采用设备租用、分期付款或分成等形式，为他们低成本进行机器人自动喷漆改造，打造自动化共享喷漆房，在产业聚集地提供喷漆服务，并将这一模式在全国复制推广。

应用技术 applied technology



快速编程技术—视觉自动路径规划喷涂

通过视觉相机实时获取待喷工件的形状位置信息，在获取的工件点云上自动生产喷涂轨迹。用以解决平面、简单曲面等工件喷涂。



快速编程技术—随动示教喷涂

人工手持喷枪完成新工件喷涂，机器人记录人工喷涂轨迹，后面的工件均由机器人一比一复现。用以解决多品类工件喷涂，快速获取首套喷涂程序。



快速编程技术—视觉定位纠偏喷涂

提前规划好工件标准位姿喷涂轨迹，在生产中通过视觉相机拍照获得工件实际位姿，实时调整喷涂轨迹并下发到机器人完成喷涂。用以解决难以定位的产品喷涂。



快速编程技术—离线编程

智绘机器人自行开发的离线编程软件，可在电脑上设计程序（离线化），不影响生产；可同步观察到操作结果；可及时调整各程序参数（流量、雾化、速度等）；可用于机器人编程及使用训练；相同的机器人操作界面和功能。

SR5-1600

活动半径1600mm/偏置手腕/负载5kg

产品特点

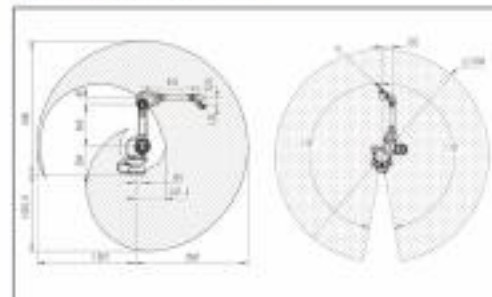
- 6R结构偏置手腕，正面无障碍
- 防撞认证，结构紧凑
- 1600mm半径，5kg负载功能
- 手腕防护等级达IP67
- 可搭配智能机器人3D视觉系统及AR辅助教学平台，方便操作
- 适用场景
 - 适用于狭小空间环境作业环境
 - 广泛应用于3C电子、汽车零部件、小型金属件等装配场景
- 适用行业
 - 适用于汽车零部件、小型金属件等行业



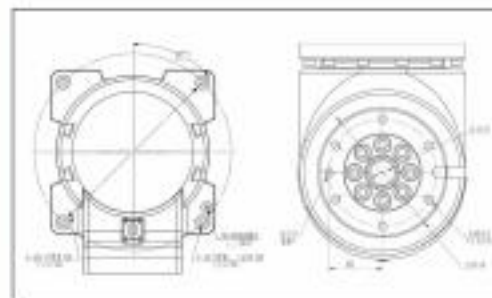
产品参数/SPECIFICATIONS

产品型号	SR5-1600		
活动半径	1600mm		
重复定位精度	±0.05mm		
动作范围及速度	动作范围	速度	
	A1	-170° ~ +170°	2.7rad/s, 159.5°/s
	A2	-95° ~ +170°	3.0rad/s, 176.4°/s
	A3	-100° ~ +80°	3.3rad/s, 191.5°/s
	A4	-360° ~ +360°	6.8rad/s, 392.1°/s
	A5	-360° ~ +360°	6.8rad/s, 392.1°/s
允许静态负荷扭矩	J4	39N.m	
	J5	31N.m	
	J6	17.6N.m	
允许转动惯量	J4	0.67kg.m ²	
	J5	0.54kg.m ²	
	J6	0.25kg.m ²	

动作范围/OPERATING SPACE



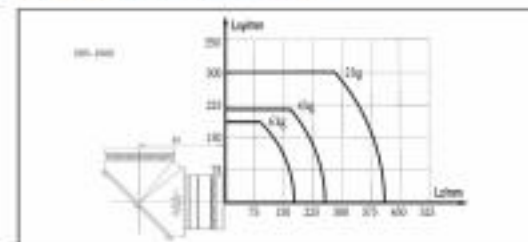
底座及法兰尺寸(BASE & END FLANGE MOUNTING SIZE)



CHEEY

构造	垂直多关节型 (6个自由度)	
安装方式	置地、侧挂、壁挂	
机器人质量	150kg	
防护等级	本体	IP65
	手腕部件	IP67
防爆标志	型号规格	SR系列
	气体	Ex eb ib mb pxb IIC T4 Gb
安装环境	粉尘	Ex tb ib mb pxb IIC T135°C Db
	温度	0~45°C
	湿度	20%~80%RH(无结露)
可搬运重量	其他	不可有腐蚀性气体及液体 远离电气噪音源、远离电磁源、 远离强微波、紫外线、X线、放射线
	手腕部	5Kg
	大臂	8kg
噪声	70dB	

手腕末端负载范围 / WRIST END LOAD MAP



选型配置表 / SELECTION & CONFIGURATION TABLE

项目	标准配置	可选配置
驱动单元	6轴	6+3轴
电缆 - 本体	静态线缆	静态线缆/拖链线缆
	5m	30m
示教器线缆	10m	30m
数字量DI/DO	14/16	可增加数字量输入模块
模拟量AI/AO	2	可增加安全IO模块
现场总线	MODBUS TCP	RTU TCP/IP 485/232
程序容量	1G	/
对外接口	USB	/
软件包	喷涂工艺包	视觉
显示形式	示教器	触摸屏
颜色	LYSH/2K灰调	齐订

SR12-2000

活动半径2000mm/偏置手腕/负载15kg

产品特点

- 60%结构偏置手腕，主动无奇异点
- 故障认证：防抱死锁
- 2000mm臂展；15KG末端负载
- 手腕防护等级IP67
- 可选高性能机器人3D视觉系统及AA驱动LED光源，方便应用

适用场景

- 适用于狭小空间制造业环境
- 广泛应用于汽车零部件、家具、轮胎、电机、发动机等制造设备

适用行业

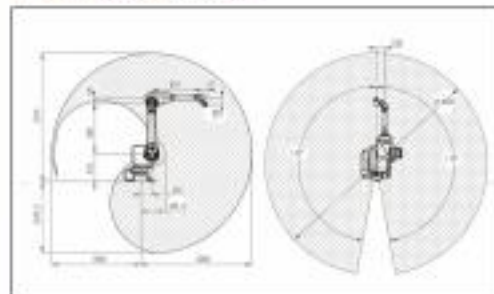
- 适用于汽车零部件、家具、轮胎、电机、发动机等行业



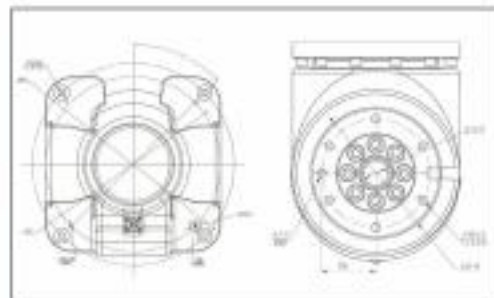
产品参数/SPECIFICATIONS

产品型号	SR12-2000		
活动半径	2000mm		
重复定位精度	±0.1mm		
动作范围&速度	动作范围	速度	
	A1	-170° ~ +170°	2.3rad/s, 131.1°/s
	A2	-87° ~ +170°	1.9rad/s, 111.8°/s
	A3	-120° ~ +75°	3.4rad/s, 196.0°/s
	A4	-360° ~ +360°	6.8rad/s, 392.1°/s
	A5	-360° ~ +360°	6.8rad/s, 392.1°/s
允许静态负荷扭矩	J4	39N.m	
	J5	31N.m	
	J6	17.6N.m	
允许转动惯量	J4	1.22kg.m ²	
	J5	0.9kg.m ²	
	J6	0.3kg.m ²	

动作范围/OPERATING SPACE

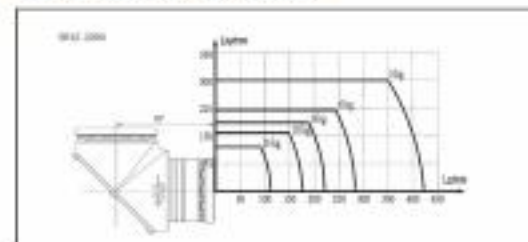


底座法兰尺寸BASE& END FLANGE MOUNTING SIZE



构造	垂直多关节型(6个自由度)	
安装方式	置地、悬挂、壁挂	
机器人质量	330kg	
防护等级	本体	IP65
	手腕部件	IP67
防爆标志	型号规格	SR系列
	气体	Ex eb IIB mb pxb IIC T4 Gb
安装环境	粉尘	Ex tb IIB mb pxb IIIC T135°C Db
	温度	0~45°C
	湿度	20%~80%RH(无结露)
可搬运重量	其他	不可有腐蚀性气体及液体 远离电气噪声源、远离电磁源、 远离强微波、紫外线、X线、放射线
	手腕部	15Kg
噪声	大臂	20kg
		70dB

手腕末端负载图 / WRIST END LOAD MAP



选配配置表 / SELECTION&CONFIGURATION TABLE

项目	标准配置	可选配置
驱动单元	6轴	6+3轴
电缆 - 本体	静态线缆	静态线缆+磁编码器
线缆	8m	30m
示教器线缆	10m	30m
数字量DI/DO	14/16	可增加数字量输入模块
模拟量AI/AO	2	可增加安全IO模块
现场总线	MODBUS TCP	RTU TCP/IP 485/232
程序容量	1G	/
对外接口	USB	/
软件包	喷涂工艺包	视觉
显示形式	示教器	触摸屏
颜色	LYSH/2K纯黑	雪白

SR8-2600

活动半径2600mm/偏置手腕/负载8kg

■ 产品特点

- 6R结构偏置手腕，正逆无穷点位
- 获准认证：结构紧凑
- 2600mm半径，8KG承载负载
- 手腕数字等级达IP67
- 可搭载摄像头、3D视觉系统及AR辅助教学手柄，方便易用

■ 适用场景

- 适用于狭小空间或特殊作业环境
- 广泛应用于汽车零部件、家具、电动车、电机、发动机、钢结构等制造领域

■ 适用行业

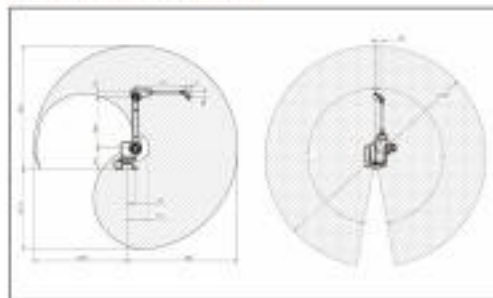
- 适用于汽车零部件、家具、电动车、电机、发动机、钢结构等行业



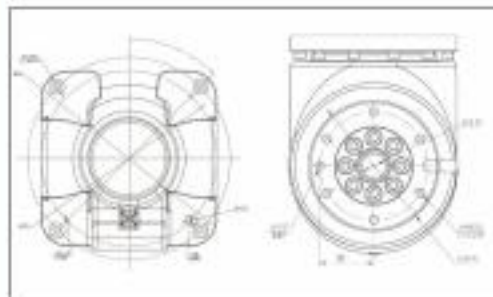
产品参数/SPECIFICATIONS

产品型号	SR8-2600		
活动半径	2600mm		
重复定位精度	±0.1mm		
动作范围及速度	动作范围	速度	
	A 1	-170° ~ +170°	2.3rad/s, 131.1°/s
	A 2	-87° ~ +170°	1.9rad/s, 111.8°/s
	A 3	-110° ~ +75°	3.4rad/s, 196.0°/s
	A 4	-360° ~ +360°	6.8rad/s, 392.1°/s
	A 5	-360° ~ +360°	6.8rad/s, 392.1°/s
允许静态负载扭矩	J 4	39N.m	
	J 5	31N.m	
	J 6	17.6N.m	
允许转动惯量	J 4	0.8kg.m ²	
	J 5	0.66kg.m ²	
	J 6	0.2kg.m ²	

动作范围/OPERATING SPACE



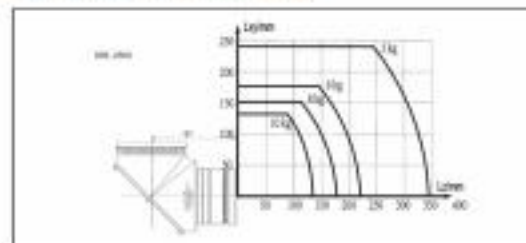
底座法兰尺寸/BASE & END FLANGE MOUNTING SIZE



CHIEFY

构造	垂直多关节型 (6个自由度)	
安装方式	置地、侧挂、壁挂	
机器人质量	350kg	
防护等级	本体	IP65
	手腕部件	IP67
防爆标志	型号规格	SR系列
	气体	Ex eb ib mb pxb llc T4 Gb
安装环境	粉尘	Ex tb ib mb pxb llc T135°C Db
	温度	0~45°C
	湿度	20%~80%RH(无结露)
其他	震动	4.9m/s ² (0.5G) 以下
	其他	不可有腐蚀性气体及液体 远离电气噪音源、远离电磁源、 远离微波、紫外线、X线、放射线
可搬运重量	手腕部	8Kg
	大臂	16kg
噪音	70dB	

手腕末端负载图 / WRIST END LOAD MAP



选配配置表 / SELECTION & CONFIGURATION TABLE

项目	标准配置	可选配置
驱动单元	6轴	6+3轴
中和·本体	静态规格	静态规格并选配规格
线缆	8m	30m
示教器规格	10m	30m
数字量DI/DO	14/16	可增加数字量硬件模块
模拟量AI/AO	2	可增加安全IO模块
现场总线	MODBUS TCP	RTU TCP/IP 485/232
程序容量	1G	/
对外接口	USB	/
软件包	调试工艺包	视觉
显示形式	示教器	触摸屏
颜色	LYSH/2K纯钢	客订

SR12-3200

活动半径3200mm/偏置手腕/负载15kg

■ 产品特点

- 6R结构偏置手腕，无限无奇异点
- 获证认证：结构认证
- 3200mm半径：15KG末端负载
- 手腕防护等级达IP67
- 可搭配海康机器人3D视觉系统及A8智能示教手柄，方便易用

■ 适用场景

- 适用于狭小空间连续作业环境
- 广泛应用于汽车零部件、电动车整车、风电叶片、车桥等制造场景

■ 适用行业

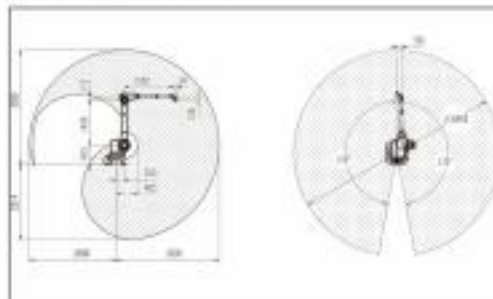
- 适用于汽车零部件、电动车整车、风电叶片、车桥等行业



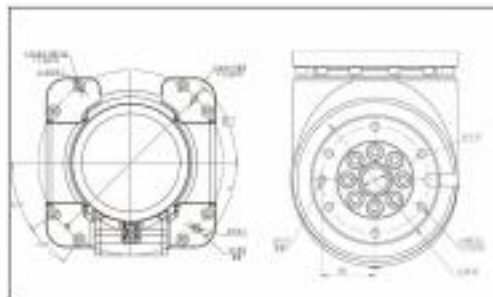
产品参数/SPECIFICATIONS

产品型号	SR12-3200		
活动半径	3200mm		
重复定位精度	±0.1mm		
动作范围&速度	动作范围	速度	
	A1	-170° ~ +170°	1.5rad/s, 85°/s
	A2	-90° ~ +170°	1.8rad/s, 105°/s
	A3	-125° ~ +75°	3.4rad/s, 196.0°/s
	A4	-360° ~ +360°	6.1rad/s, 352°/s
	A5	-360° ~ +360°	6.1rad/s, 352°/s
允许静态负荷扭矩	J4	39N.m	
	J5	31N.m	
	J6	17.6N.m	
允许转动惯量	J4	2kg.m ²	
	J5	1.7kg.m ²	
	J6	0.3kg.m ²	

动作范围/OPERATING SPACE

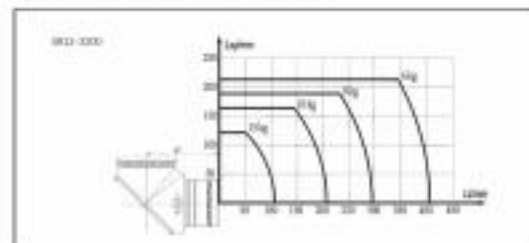


底座法兰尺寸/BASE& END FLANGE MOUNTING SIZE



构造	垂直多关节型 (6个自由度)	
安装方式	置地、侧挂、壁挂	
机器人质量	620kg	
防护等级	本体	IP65
	手腕部件	IP67
防爆标志	型号规格	SR系列
	气体	Ex eb ib mb pxb llc T4 Gb
安装环境	粉尘	Ex tb ib mb pxb IIIC T135°C Db
	温度	0~45°C
可搬运重量	湿度	20%~80%RH(无结露)
	震动	4.9m/s ² (0.5G) 以下
	其他	不可有腐蚀性气体及液体 远离电气噪音源、远离电磁源、 远离强微波、紫外线、X线、放射线
可搬运重量	手腕部	15Kg
	大臂	20kg
噪声	70dB	

手腕末端负载图 / WRIST END LOAD MAP



选配配置表 / SELECTION&CONFIGURATION TABLE

项目	标准配置	可选配置
驱动单元	6轴	6+3轴
电机-本体	静态线圈	静态线圈/伺服电机
	线缆	8m
示教器线缆	10m	30m
数字量DI/DO	14/16	可增加数字量接口模块
模拟量AI/AO	2	可增加安全IO模块
通讯总线	MOBUS TCP	RTU TCP/IP 485/232
程序容量	1G	/
对外接口	USB	/
软件包	喷涂工艺包	视觉
显示形式	示教器	触摸屏
颜色	LY9H/2K同调	专订

SR10-3800

活动半径3800mm/偏置手腕/负载10kg

产品特点

6R结构偏置手腕，正面无危险点

防撞认证：结构防撞

360°任意角度，10KG末端负载

市面上最大范围偏置机器人，手腕防护等级IP67

可搭载智能机器人3D视觉系统及AR辅助教学手柄，方便易用

适用场景

广泛应用于电动车整车、风车叶片、车盖、车门、客车等涂装场景。

适用行业

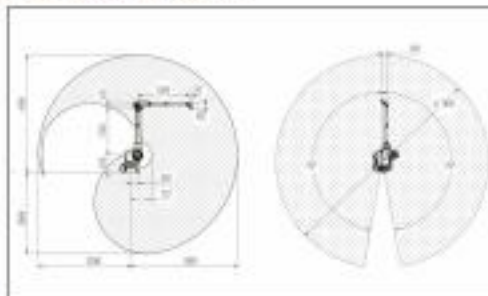
适用于电动车整车、风车叶片、车盖、车门、客车等行业



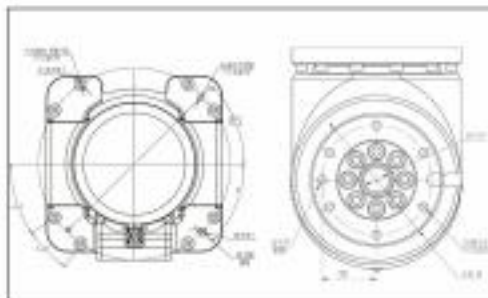
产品参数/SPECIFICATIONS

产品型号	SR10-3800		
活动半径	3800mm		
重复定位精度	±0.1mm		
动作范围&速度	动作范围	速度	
	A1	-170° ~ +170°	1.5rad/s, 85°/s
	A2	-90° ~ +170°	1.8rad/s, 105°/s
	A3	-125° ~ +75°	3.4rad/s, 195.0°/s
	A4	-360° ~ +360°	6.1rad/s, 352°/s
	A5	-360° ~ +360°	6.1rad/s, 352°/s
允许静态负荷扭矩	J4	39N.m	
	J5	31N.m	
	J6	17.6N.m	
允许转动惯量	J4	1.5kg.m ²	
	J5	1.2kg.m ²	
	J6	0.2kg.m ²	

动作范围/OPERATING SPACE

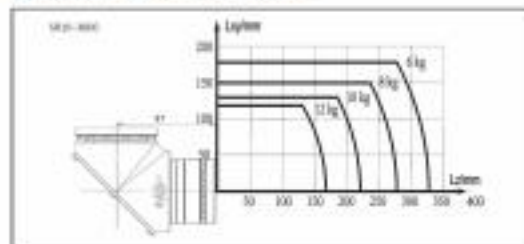


底座法兰尺寸/BASE & END FLANGE MOUNTING SIZE



构造	垂直多关节型 (6个自由度)	
安装方式	置地、倒挂、悬挂	
机器人质量	650kg	
防护等级	本体	IP65
	手腕部件	IP67
防撞标志	型号名称	SR系列
	气体	Ex eb ib mb pxb llc T4 Gb
安装环境	粉尘	Ex tb ib mb pxb IIIC T135°CDb
	温度	0~45℃
	湿度	20%~80%RH(无结露)
可搬运重量	其他	不可有腐蚀性气体及液体 远离电气噪音源、远离电磁源、 远离强微波、紫外线、X线、放射线
	手腕部	10Kg
可搬运重量	大臂	20kg
	噪音	70dB

手腕末端负载图 / WRIST END LOAD MAP



选型配置表 / SELECTION & CONFIGURATION TABLE

项目	标准配置	可选配置
驱动单元	6轴	6+3轴
电缆 - 本体	静态线缆	静态线缆拖链结构
	线缆	8m / 30m
示教器线缆	10m	30m
数字量DI/DO	14/16	可增加数字量操作模块
模拟量AI/AO	2	可增加安全IO模块
网络总线	MODBUS TCP	RTU TCP/IP 485/232
程序容量	1G	/
对外接口	USB	/
软件包	喷漆工艺包	视觉
显示形式	示教器	触摸屏
颜色	LY9H/2K纯黑	普订

产品特点 Product Features



臂展范围大，覆盖工作区域广，满足各种尺寸工件的喷涂需求。

整机IP65防护等级，通过防爆认证。

手腕末端采用国内首创BBR结构，正面无奇异点，轻量化、集成化设计，满足快速更换需求。

延续了工业机器人高精度特点，结合路径规划软件使用得心应手。



机器人喷涂优势 Advantages of robot spraying

替代人工

- ★1台机器人替换1+人工；
- ★将人从恶劣的喷涂作业环境中解救出来；
- ★无人喷漆房更安全；
- ★机器人更好管理。

节省油漆

- ★相比于人工，机器人的动作一致性高，可以严格控制漆膜厚度，更节省油漆；
- ★根据行业不同，大约节省20%-30%油漆；
- ★节省油漆的同时减少了有害气体排放。

提高产品表面质量

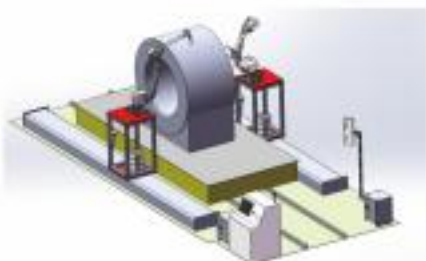
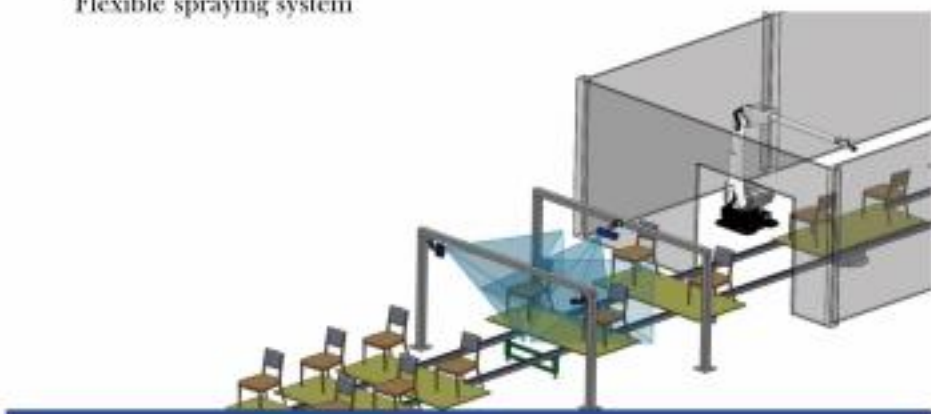
- ★相比于人工，机器人的动作一致性高，可以严格控制漆膜厚度；
- ★涂层更均匀，提高产品表面一致性；
- ★提高客户产品竞争力。

提高工作效率

- ★根据行业不同，一般是人工效率2倍以上；
- ★可以24小时工作；
- ★可并入产线整体mes系统，提高整体生产效率。

柔性喷涂系统

Flexible spraying system



视觉识别定位系统

- 工作原理：工件在生产前获得标准位姿喷涂轨迹，我司兼容三种获得轨迹的形式：示教编程、离线编程、随动示教。在流水线生产作业中通过视觉图像识别算法识别工件种类调用该工件程序，并根据工件的实际位姿将程序自动纠偏，机器人可根据实际种类位姿进行自动喷涂作业。可解决复杂工件柔性喷涂问题。

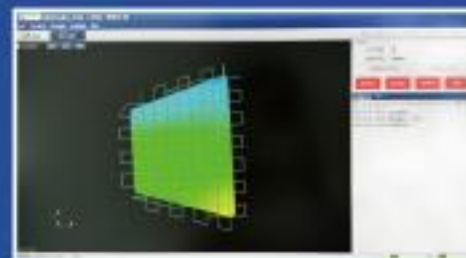
基于视觉点云的自动路径规划系统



工作原理：在流水线生产

过程中，工件在进入喷涂车间前通过视觉相机，相机得到工件实际位置形状点云信息，基于工件实际点云信息机器人可结合喷涂工艺自动规划喷涂轨迹，自动完成喷涂作业，无需人工任何参与。

适用于类平面、简单曲面、平面布局有规律零件自动喷涂。



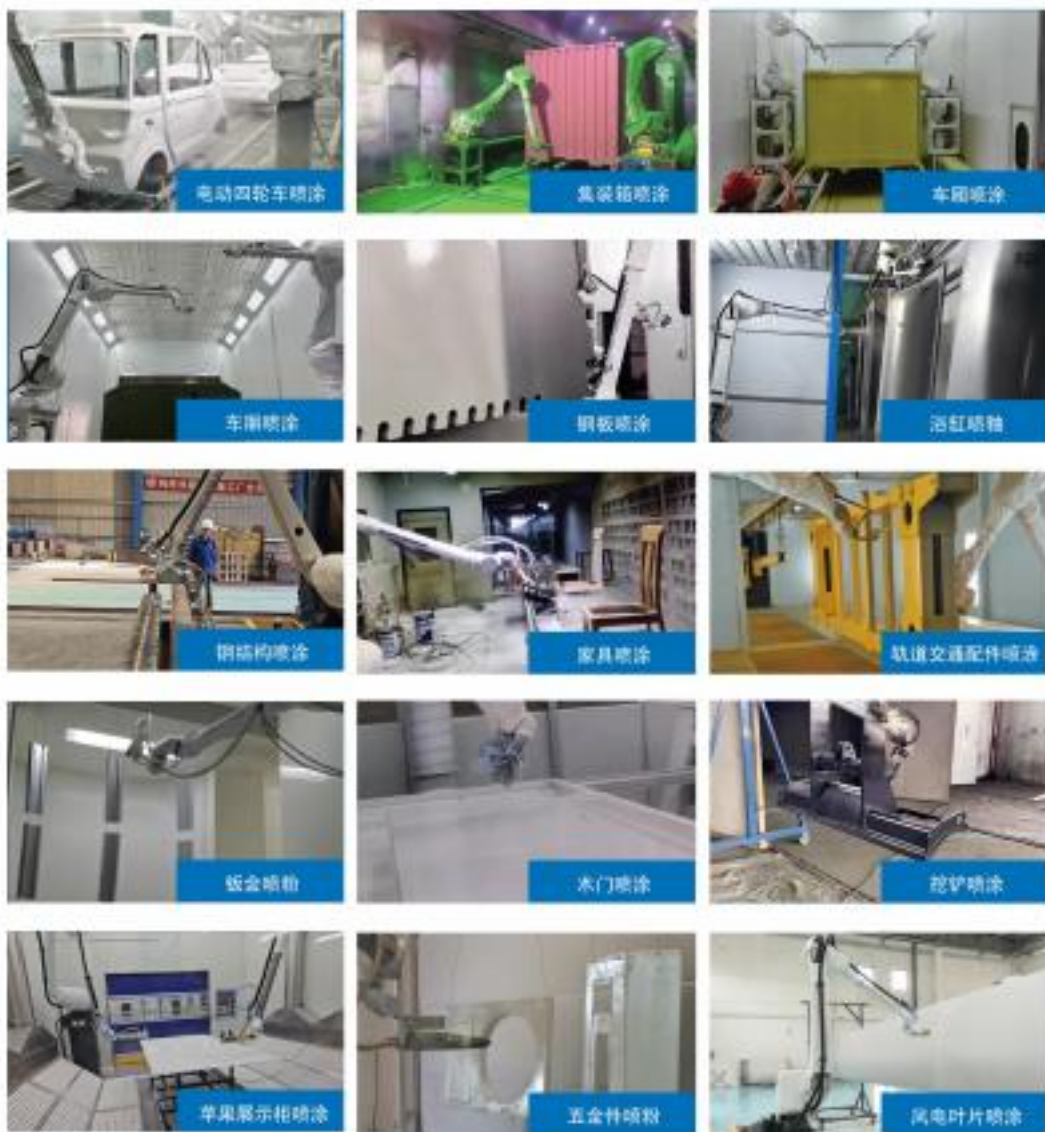
解决方案 Solution

<p>钣金喷涂</p> <p>3D视觉与喷涂机器人相配合，解决了工件在吊挂线上定位难问题，满足柔性生产需求，可兼容多种规格工件，喷涂机器人相较于人工喷涂质量稳定，机器人喷涂效率为人工2.5倍。</p>	<p>车厢外表面喷涂</p> <p>3D视觉辅助工件定位，满足柔性生产需求，可兼容多种规格工件，箱体表面平整，占用空间小，适合有限空间内喷涂自动化改造，两套喷涂机器人同时工作，满足高效生产需求，喷涂机器人相较于人工喷涂质量稳定。</p>	<p>机柜喷涂</p> <p>3D视觉辅助工件定位，满足柔性生产需求，可兼容多种规格工件，操作简便便捷，简单培训即可上岗，两套喷涂机器人同时工作，满足高效生产需求，喷涂机器人相较于人工喷涂质量稳定。</p>
		
<p>汽车配件喷涂</p> <p>采用倒置特有的上下料形式，能够在提高节拍的同时节约安装空间，适合对现有水帘式喷漆房改造，兼容性强，可适应多种规格的工件类型，伺服转台采用防撞设计，适合对防撞性能要求较高的喷涂车间。</p>	<p>大型铝合件喷粉</p> <p>采用两台喷涂机器人同时正反喷涂可有效提高作业效率，采用喷涂路径自动规划系统，只需将工件3D模型导入系统，即可自动规划生成喷涂路径，视觉系统辅助工件定位及工件类型识别功能可实现喷涂过程无人化。</p>	<p>大型反应釜表面喷涂</p> <p>采用5R-3000大型履带机器人配合外部轴实现可实现对大型超高工件的全覆盖喷涂，视觉系统辅助自动识别工件种类及自动定位功能可有效提高生产作业效率，机器人采用特殊的8R传动结构，可保证对工件局部复杂表面进行全面喷涂。</p>
		
<p>电机外壳喷涂</p> <p>3D视觉与喷涂机器人相配合，解决了工件在吊挂线上定位难问题，满足柔性生产需求，可兼容多种规格工件，喷涂机器人相较于人工喷涂质量稳定，可实现吊挂线工件自动翻转180°，单机位工作提高喷涂效率。</p>	<p>风电叶片喷涂</p> <p>3D视觉辅助工件定位，解决大型构件定位难的问题，满足柔性生产需求，可兼容多种规格工件，自动规划喷涂路径并实时纠偏，实现了对超长工件的自动化喷涂，喷涂机器人相较于人工喷涂质量稳定，机器人喷涂可比人工喷涂节省油漆15%，机器人喷涂效率是人工的3倍。</p>	<p>大型圆弧形铸件喷涂</p> <p>采用3D相机实时扫描的方式进行工件轮廓建模，在3D线扫描的基础上采用自动路径规划软件自动生成喷涂轨迹，无需人工参与程序路径规划，采用高精度导轨的上下料方式，可配合3D相机实现精确的工件轮廓建模。</p>
		

解决方案 Solution

<p>锅炉箱体喷涂</p> <p>3D视觉辅助工件定位，满足柔性生产需求，可兼容多种规格工件，二轴龙门式结构，实现对工件表面全覆盖喷涂，喷涂机器人相较于人工喷涂质量稳定，机器人喷涂与人工相比可节省15%油漆，机器人喷涂效率是人工2倍。</p>	<p>大型钢结构喷涂</p> <p>采用喷涂机器人+外部轴的方式大幅提高机器人的喷涂范围，采用视觉对偏定位的方式可有效解决大型工件人工定位困难的问题，视觉系统自动识别工件类型可有效减小人工操作复杂程度，机器人喷涂效率是人工2倍。</p>	<p>电机外表面喷涂</p> <p>自动换色系统可大幅提高喷涂设备自动化水平，双工位正反面喷涂可有效提高喷涂效率，视觉系统自动识别工件类型可有效减小人工操作复杂程度。</p>
		
<p>列车车厢外表面喷涂</p> <p>视觉辅助工件定位，满足柔性生产需求，可兼容多种规格车辆，单轴轴箱节有较高空间，适合有限空间内喷涂自动化改造，两套喷涂机器人同时工作，满足高效生产需求，机器人喷涂相比人工可节省15%油漆。</p>	<p>农机配件喷涂</p> <p>3D视觉与喷涂机器人相配合，解决了工件在吊挂线上定位难问题，满足柔性生产需求，可兼容多种规格工件，喷涂机器人相较于人工喷涂质量稳定，两套喷涂机器人同时工作，满足高效生产需求。</p>	<p>汽车板簧喷涂</p> <p>视觉辅助工件定位，满足柔性生产需求，可兼容多种规格工件，喷涂机器人相较于人工喷涂质量稳定，人工上下料方式便捷，可有效利用喷涂空间。</p>
		
<p>铸造配件喷涂</p> <p>3D视觉辅助工件定位，满足柔性生产需求，可兼容多种规格工件，喷涂机器人相较于人工喷涂质量稳定，全封闭式地轨，适应恶劣作业环境。</p>	<p>钢结构喷涂</p> <p>满足柔性生产需求，可兼容多种规格工件，两台喷涂机器人高低组合可实现对复杂结构表面的全覆盖喷涂，依靠视觉进行定位纠偏，可大幅提高作业效率。</p>	<p>农机轮胎喷涂</p> <p>由吊挂线喷涂方式升级为RGV线喷涂方式，提高了喷涂稳定性，采用RGV循环运输方式极大的提高了作业效率，单台搬运机器人同时兼顾喷涂上下料及烘干可在不的大量设备成本的同时实现喷涂及烘干过程无人化。</p>
		

实际案例 Practical cases



专家顾问团队 Expert consultant team



赵雷

工学博士、清华大学核研院研究员、博士生导师
中国机械工程学会高级会员
中国机械工程学会流体工程分会委员
中国振动工程学会磁悬浮技术与振动控制专业委员会委员



张跃明

北京工业大学教授、硕士生导师
工业机器人精密减速器专家
北京智尚科技首席科学家



赵后剑

华北电力大学副教授
清华大学核科学与技术专业博士
从事喷涂流体流动特征研究

热烈祝贺我司荣登CCTV-1《新闻联播》

1月8日，cctv-1《新闻联播》以“「开好局 起好步」创新驱动 江苏奋力打造现代化产业体系”为题，关注江苏工业企业“智改数转”工作。2023年江苏以高新技术产业建设作为新年发力的重点，抓实体经济、强链补链，以创新驱动推进制造业高质量发展。



继我司接受cctv-13《朝闻天下》采访后，昨日我司产品又荣幸登上cctv-1《新闻联播》。公司总经理刘君辉表示：“我一直想把公司打造成一个平台，吸引更多对喷涂机器人领域有想法、有能力、有资源的人才在这个平台发光发热！”

央视《朝闻天下》聚焦智绘机器人

12月26日，央视《朝闻天下》栏目聚焦江阴，以《添动力增后劲 精准发力强链补链》为题，关注江阴精准发力科技招商，以创新激活发展动能，助推科创江阴建设的生动实践。我司有幸在《朝闻天下》栏目中亮相。



我司技术总监田涛受访时表示：“我们是清华的团队，当时我们来到江阴时只有十几个人，当地政府给予了厂房与资金支持，目前已经开始投产”。

目前，公司已经落户江阴临港科创园，并入选2021年江阴市“暨阳英才计划”、2022年无锡市“太湖人才计划”、2023年江苏省“双创人才计划”。

荣誉资质 Enterprise honor



合作客户 Cooperative clients

