

# 梅卡曼德机器人 AI+3D 视觉物流场景应用手册

已在物流搬运、装卸、分拣等场景成功交付 5000+ 台相机

## 典型应用

拆码垛 | 货品拣选 | 快递供包

## 典型行业

食品 | 烟草 | 医药 | 化工 | 电商 | 零售

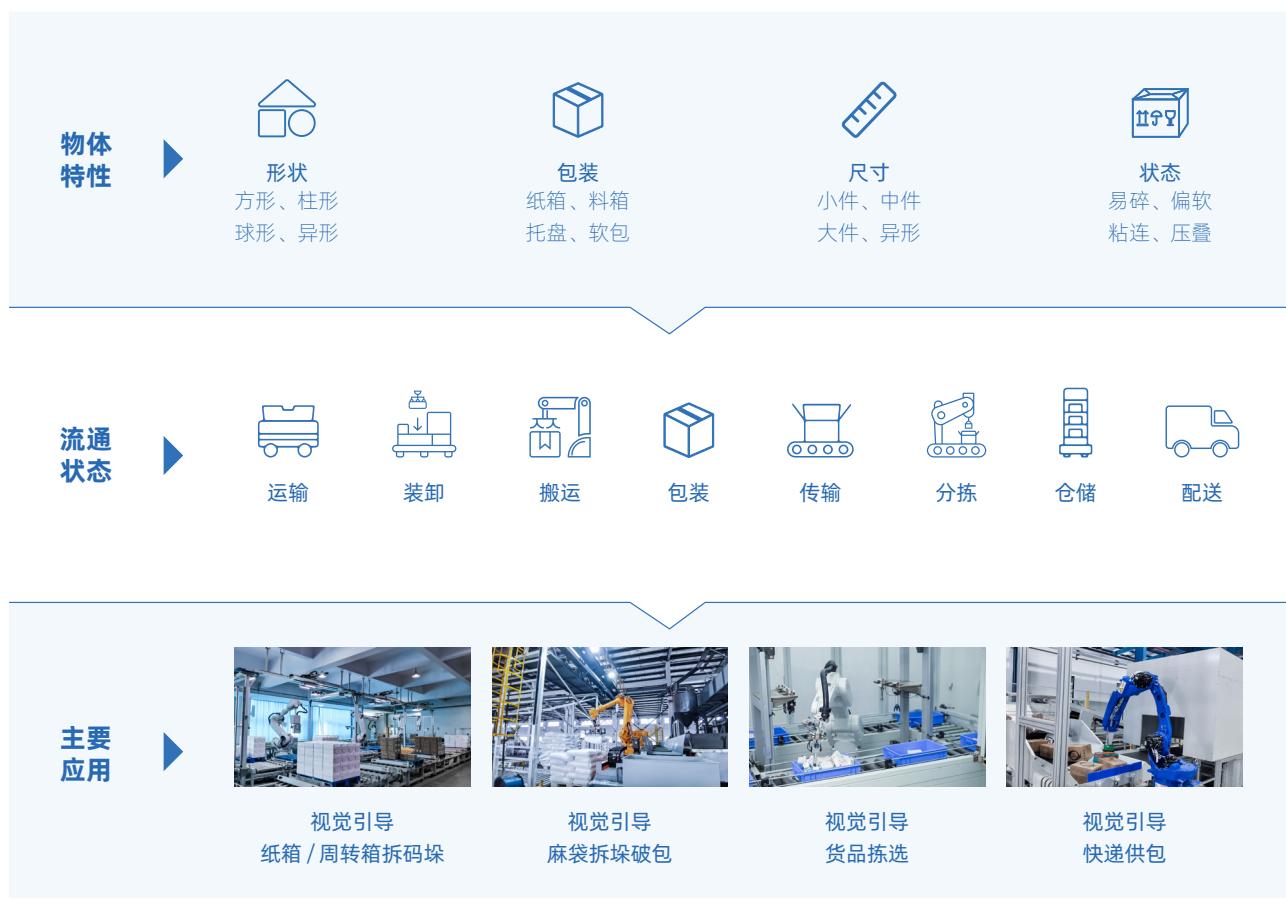
# 梅卡曼德机器人 系统集成商都在寻找的 AI+3D 视觉好伙伴

技术先进 | 产品强大 | 柔性易用 | 服务无忧 | 市占第一<sup>[1]</sup> | 广泛认可 | 应用丰富 | 长期共赢

物流单元（纸箱、麻袋、周转箱、货品、快递包裹等）的搬运、分拣、装卸等作业广泛存在于制造、电商、零售、医药、快递等行业，随着企业对效率、柔性等方面的需求越来越高，物流作业的自动化改造需求也日益迫切。

梅卡曼德可为物流系统集成商伙伴提供包括自研高性能 3D 视觉传感器及系列工业软件在内的完整智能机器人基础设施产品，以及技术、培训、交付、市场等全链路支持，倾力协助集成商伙伴提升竞争力，为终端客户交付更智能的机器人应用，加速各行业物流作业的自动化升级。在搬运、装卸、分拣等物流场景，梅卡曼德已成功落地 5000+ 台相机，涉及了食品、日化、商超、快递、医药、化工、烟草等诸多行业，典型应用场景涵盖纸箱 / 周转箱 / 透明膜包 / 橡胶块拆码垛、麻袋拆垛破包、货品拣选、快递供包等。

## 梅卡曼德 AI+3D 视觉在物流场景的应用



[1] 根据第三方咨询公司高工机器人产业研究所和睿工业的市场统计数据，梅卡曼德机器人在中国 3D 视觉引导工业机器人领域 2020~2023 年连续四年市场占有率排名第一

# 典型应用：3D 视觉引导拆码垛



**2000 件 / 小时**

拆码垛节拍

**≥ 99.99%**

识别成功率

**10000+**

迭代模型

## ▶ 工作流程

- 物料运输到位，PLC/机器人给视觉系统发送信号
- Mech-Eye 工业 3D 相机对上层物体拍照，获取最上层物体的点云数据
- Mech-Vision 对点云进行处理，计算输出物体位姿
- Mech-Viz 获取物体位姿后，进行碰撞检测、规划抓取，引导机器人将物体放置于指定位置

## ▶ 远距离、高性能 3D 视觉传感器，轻松覆盖各类常见垛型

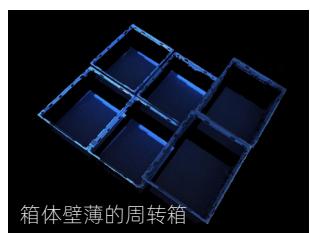
自研高性能物流搬运场景 3D 相机 Mech-Eye DEEP，可对纸箱、麻袋、周转箱、圆桶等典型物流容器生成高质量点云数据，轻松应对物体图案复杂、褶皱、壁薄、反光、内容物复杂等情况；大视野、大景深，视野可覆盖各种常见垛型（如 1.2m × 1.0m × 1.8m 尺寸的垛）。



图案复杂的纸箱



表面褶皱的麻袋



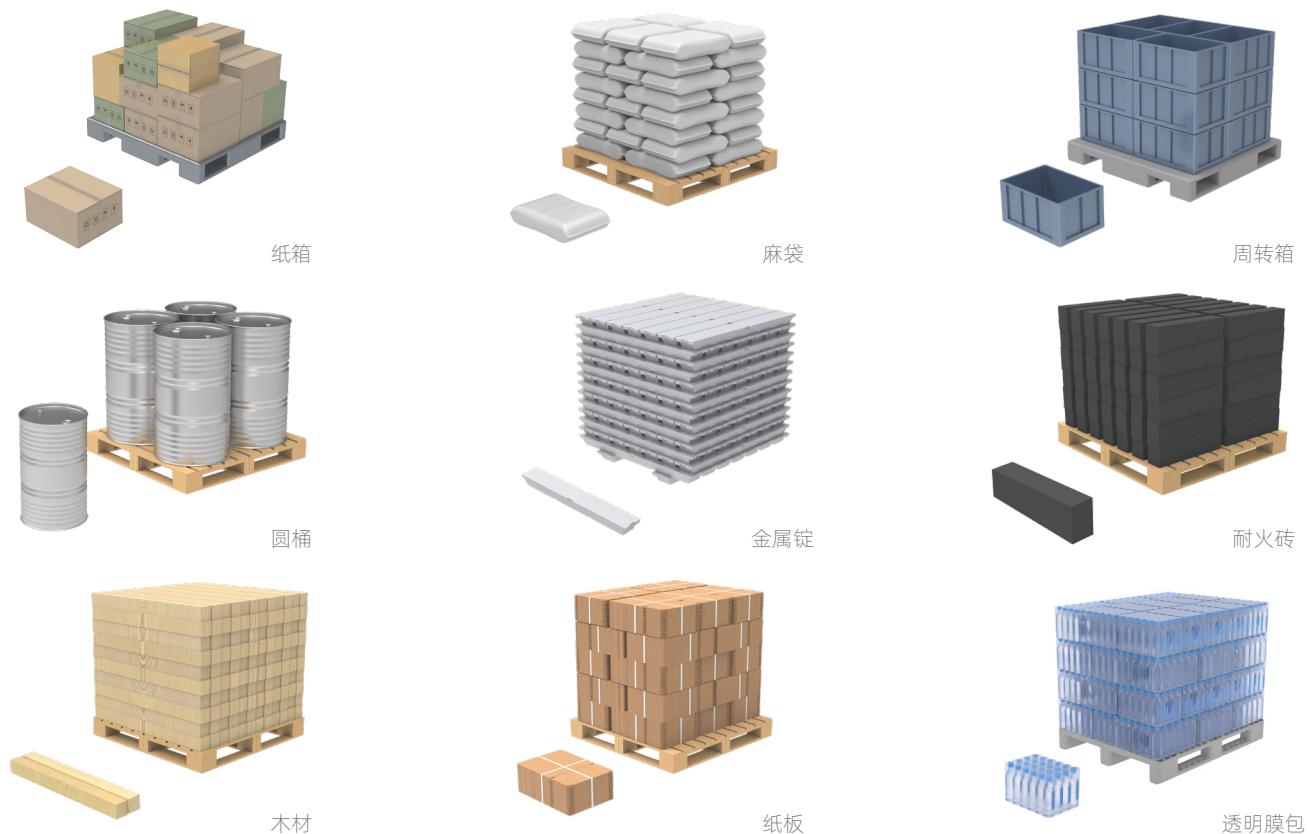
箱体壁薄的周转箱



边缘细薄的圆桶

## ► 超强适应性，轻松适应各类常见物体及垛型

基于高性能 3D 视觉传感器和先进 3D 视觉算法，梅卡曼德 3D 视觉系统可适应各类常见物体及垛型，如：纸箱、麻袋、周转箱、圆桶、铝锭、耐火砖、木材、透明膜包等。支持随机的来料垛型及品规新增，大幅提升物流搬运、装卸效率及柔性。



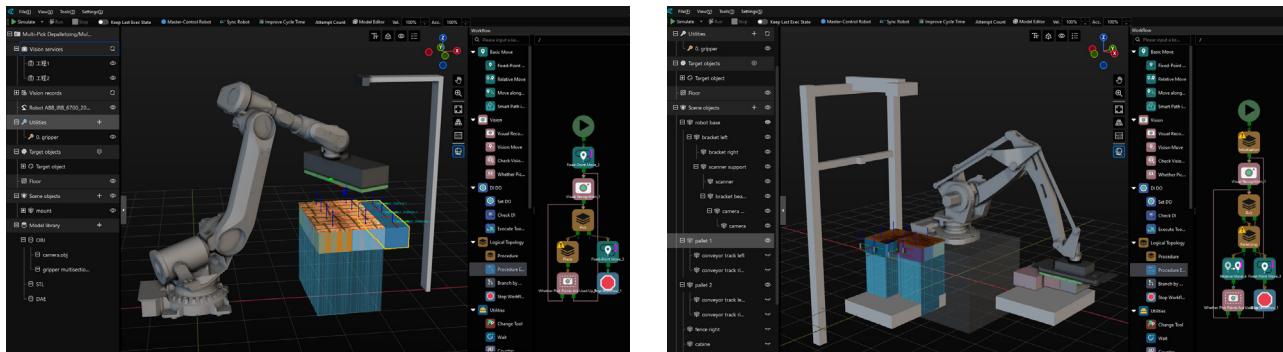
## ► 先进 3D 视觉算法、深度学习算法，精准识别随机物体

基于先进 3D 视觉算法、深度学习算法，精准识别最上层随机码放的物体，可应对变形、扎带、倾斜、图案复杂、紧密贴合等复杂工况，识别成功率高于 99.99%。



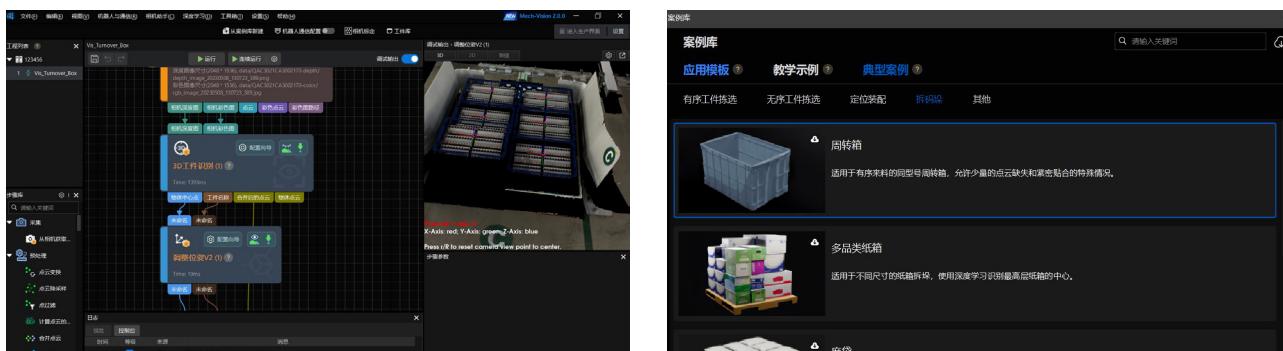
## ▶ 智能抓取规划，大幅提升拆码垛效率及稳定性

智能抓取规划，按照最优抓取顺序及数量抓取顶层物体，支持多拆、排拆、混拆，大幅提升拆垛效率；多种预设码垛型，支持手动定义垛型、自动生成垛型、半垛续码、混合码垛等功能，大幅提升码垛效率及托盘利用率。

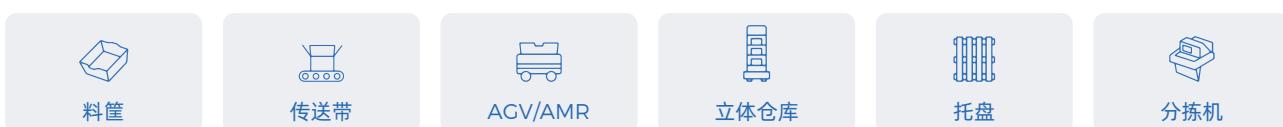


## ▶ 行业案例库，快速完成拆码垛视觉应用部署

软件案例库内置多样化的应用模板、详细的教学示例以及丰富的典型案例，能够为用户提供全面、实用的技术支持，帮助用户快速完成拆码垛等典型应用的部署。



## ▶ 配合多种物流设备使用，快速落地复杂物流场景



## ▶ 全方位技术支持，帮助用户轻松解决调试、运维问题



## 典型案例

# 某大型酒厂 | 3D 视觉引导纸箱拆垛

### ▶ 应用背景

- 酒厂出入库环节存在大量纸箱拆垛需求，且现场纸箱品规众多
- 纸箱内物品贵重，故夹具采用了较大的托底机构，容易与周边发生干涉，发生碰撞

### ▶ 应用优势

- Mech-Eye DEEP 视野大，可应对现场满垛尺寸为  $1200 \times 1000 \times 1910\text{mm}$  的垛型
- 有效应对纸箱表面扎带、图案、文字、紧密贴合等复杂情况
- 可准确识别纸箱朝向（横向、纵向），智能规划纸箱或纸箱组合的抓取和放置策略
- 支持现场数十种不同品规的纸箱及多种来料垛型
- 智能碰撞检测，规避抓取过程中可能发生的干涉，引导机器人稳定抓取



## 典型案例

# 某大型商超企业 | 3D 视觉引导纸箱 & 透明膜包拆码垛

### ▶ 应用背景

- 该商超企业出入库环节需要对大量纸箱、透明膜包进行拆垛，随后进行混合码放，且存在纸箱与膜包混合码放的需求
- 箱体表面复杂、膜包表面透明，对 3D 相机成像能力要求高

### ▶ 应用优势

- Mech-Eye DEEP 可对图案复杂的纸箱、透明膜包生成高质量点云数据
- 可实现单 SKU 单拆、多 SKU 混拆、多 SKU 混码以及半垛续码等功能
- 先进深度学习算法，可适应现场数十种纸箱及膜包，支持新增品规的快速导入，提升产线柔性
- 支持侧吸偏置抓取纸箱及膜包，保证抓取安全，提高生产效率
- 智能切换单抓多抓策略，节拍满足客户需求



## 典型案例

# 某大型化工厂 | 3D 视觉引导麻袋拆垛破包

### ▶ 应用背景

- 客户现场每日有大量麻袋拆垛破包需求
- 麻袋软包由于自身易变形、码放垛型不规则、运输后松散等情况，无法依靠机器人示教位置完成拆垛

### ▶ 应用优势

- Mech-Eye DEEP 大视野、大景深，可轻松覆盖现场较大垛型（1.4m × 1.2m × 2m）
- 支持五花垛、六花垛、八花垛、交叉垛等多种来料垛型
- 可适用不同规格的麻袋，轻松应对麻袋表面褶皱、变形、图案以及紧密贴合等复杂情况
- 配合破袋机使用，可有效清理残料，快速完成破袋拆包工序
- 速度快，节拍满足用户需求，显著提升产线效率



## 典型案例

# 某大型汽配厂 | 3D 视觉引导周转箱拆垛

### ▶ 应用背景

- 现场存在大量物料中转需求，人工搬运劳动强度大，效率低
- 周转箱存在多种品规，箱体紧密嵌合，识别抓取难度大；箱内工件表面高亮反光，对视觉识别造成一定干扰

### ▶ 应用优势

- Mech-Eye 工业级 3D 相机精度高，可对壁薄的周转箱生成高质量点云数据；大视野，轻松覆盖各种垛型
- 先进 AI 算法，可有效应对周转箱紧密嵌合、箱内工件高亮反光等复杂情况
- 拖拽式抓取，更好处理周转箱内壁光滑、紧密嵌合等情况
- 可快速适应现场众多品规的周转箱



## 典型案例

# 某大型医药企业 | 3D 视觉引导透明膜包拆垛

### ▶ 应用背景

- 该企业出入库现场存在大量多规格膜包拆垛需求，膜包每次来料码放的方式不同
- 膜包表面透明且反光，呈紧密贴合状，边界不清晰

### ▶ 应用优势

- 支持机器人在同个工位完成两个垛位拆垛，节省成本
- 先进深度学习算法，可应对膜包表面透明、反光、紧密贴合等复杂情况
- 智能调控吸盘，稳定抓取不同尺寸的膜包
- 智能碰撞检测及轨迹规划，自动选择合适的机器人运动路径和进入角度，有效应对现场空间紧凑、干涉严重（滞留托盘等）等问题



## 典型案例

# 某大型轮胎企业 | 3D 视觉引导橡胶块拆垛

### ▶ 应用背景

- 轮胎密炼工艺段，需 3D 视觉引导机器人抓取料筐中的橡胶块，放置于输送线上
- 料筐尺寸大，橡胶块在料筐中层层堆叠

### ▶ 应用优势

- Mech-Eye LSR L 工业级激光 3D 相机精度高，可对乳白色且表面覆有透明薄膜的橡胶块高质量成像；3D 相机视野大，可覆盖尺寸较大的料筐
- 先进 AI 算法，精准分割紧密贴合的橡胶块，避免粘连发生
- 混料生产，视觉工位无需调整产线即可实现精准抓取，满足柔性化生产需求
- 通过自动化技术完成重量较大的橡胶块块搬运，提升产线生产效率



## 典型案例

# 某大型食品企业 | 3D 视觉引导奶瓶 & 纸板拆垛

### ▶ 应用背景

- 产品表面无明显纹理特征，边界识别困难
- 需要识别区分奶盒和隔板

### ▶ 应用优势

- Mech-Eye DEEP 可对奶盒、纸板稳定成像，相机视野完整覆盖来料工位，满足不同垛型的拆垛需求
- 先进 AI 算法，快速适应不同品规的奶盒和纸板
- 自研结构光技术，能够应对现场复杂的光线干扰
- 稳定识别奶盒和隔板，实现自动化流水线作业



## 典型案例

# 某大型制造企业 | 3D 视觉引导透明玻璃瓶拆垛上料

### ▶ 应用背景

- 玻璃瓶规格较多，瓶口均为圆形透明状，对 3D 相机成像要求高
- 组合抓取，对抓取精度要求高；对速度和稳定性亦有要求

### ▶ 应用优势

- 高精度结构光工业 3D 相机 Mech-Eye PRO M，可对透明玻璃瓶高质量成像
- 3D 相机视野满足实际布局需求，一次拍照完整覆盖一组玻璃瓶
- 先进深度学习算法，稳定识别不同规格尺寸的瓶口位置
- 相机一次拍照，3D 视觉系统即可给出一组玻璃瓶的抓取位姿，大幅提高生产效率



# 更多应用场景实例

## 某大型医药公司 | 3D 视觉引导药盒分拣

### ▶ 应用背景

- 现场存在大量的药盒需要进行分拣，且药盒种类极多，人工分拣效率低、易出错，亟需进行自动化改造
- 客户对药盒抓取面、抓取节拍、抓取成功率等指标均有较高要求



客户现场示意图



### ▶ 应用亮点

- 自研高性能 Mech-Eye 工业级 3D 相机，精度高，速度快，可对药盒等高速、高质量成像
- 自研深度学习算法，可实现多 SKU 的准确识别，识别成功率高于 99.99%
- 先进视觉算法，有效应对物体表面图案复杂、无序堆叠、紧密贴合、筐壁反光等复杂情况
- 可精准定位盒状物中心点，引导机器人抓取最大面，实现稳定抓取，避免发生掉件等情况
- 分拣速度快、效率高，节拍可达 800 盒 / 小时



点云图



识别结果图

### ▶ 应用成果

- 实现药盒自动化分拣，大幅降低人力成本
- 分拣效率提升数倍

# 更多应用场景实例

## 某大型快递公司 | 3D 视觉引导快递供包

### ▶ 应用背景

- 现场存在各种形式、材质的快递包裹，如纸盒、软包、信封等，不同种类、规格的包裹在输送线上混合堆叠、随意放置
- 需要处理的快递包裹数量众多，且客户对抓取节拍、成功率等指标要求高



### ▶ 应用亮点

- Mech-Eye 工业级 3D 相机精度高，速度快，可对各类真实快递包裹（纸箱、软包、信封等）快速生成高质量的点云数据
- 有效应对包裹表面带有图案、反光胶带、条码、面单以及变形等复杂情况
- 无需注册，可对各类真实快递包裹进行准确识别、分类，并根据识别、分类结果，智能规划抓取策略和运动轨迹，避免甩包、掉包
- 智能压叠检测算法，有效应对包裹无序堆叠、压叠等情况，避免带飞包裹，或单次抓取两个以上包裹，上双率 < 1%
- 可准确识别和剔除球体、柱体、易翻滚件、不规则件、超长超宽件等各类异形件
- 每小时可处理 1600 件快递包裹，节拍满足客户实际现场需求



点云图



识别结果图

### ▶ 应用成果

- 抓取节拍、成功率均满足客户需求
- 每日处理数万件快递，大幅提升包裹分拣效率，降低人力成本

# 更多典型案例

扫码查看  
更多案例



美国某大型商超企业  
**视觉引导纸箱拆码垛**

- Mech-Eye DEEP 大视野、大景深，可处理**多种不同垛型**
- 采用多抓方案，每小时可以处理 2000+ 纸箱；相较于人工，效率提升达 6 倍
- 箱体表面扎带、胶带、图案、文字等均不影响识别
- 无需学习，可迅速适应纸箱新货品



某大型光伏原材料厂  
**视觉引导麻袋拆垛破包**

- 支持现场**多种尺寸的麻袋**
- 轻松应对**麻袋表面褶皱、变形、堆叠、倾斜**等复杂情况
- 可应对现场**垛型随机、不规则**等情况
- 配合破袋机等设备使用，可有效清理残料



某大型玩具制造商  
**视觉引导周转箱拆码垛**

- 大视野，大景深，支持现场高达 2.3m 的垛型
- 可应对周转箱壁薄、表面凹凸不平、紧密贴合、箱内零件干扰等复杂情况
- 支持码垛功能，智能规划垛型，引导机器人码垛
- 相机安装于机械手臂末端，单台 3D 相机可覆盖多个拆垛工位

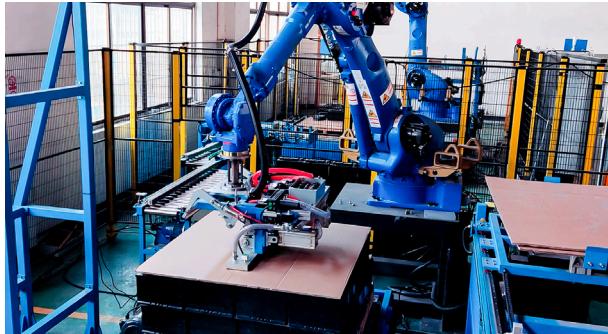


某大型汽配厂  
**视觉引导镁锭拆垛**

- 可高精度识别**表面反光、油污**的镁锭
- 可应对**镁锭紧密贴合、交错码放**等复杂工况
- 有效应对工件**尺寸略有偏差、变形**等情况
- 可根据垛型，实时调整吸盘偏置，**智能规划抓取**

# 更多典型案例

扫码查看  
更多案例



## 某大型能源企业 视觉引导铅蓄电池拆垛

- 相机视野大，支持大托盘来料场景
- 有效应对电池表面黑色、结构复杂、紧密贴合等复杂情况
- 稳定区分电池注液口栓朝向
- 可准确识别和抓取纸板、托盘



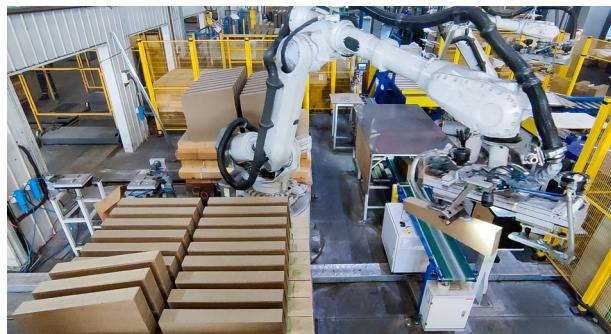
## 日本某大型轮胎仓库 视觉引导轮胎拆垛

- 可对表面黑色、带有暗纹的轮胎生成高质量 3D 点云数据
- 视野大，可轻松覆盖 1800 × 1500mm 的大托盘
- 可适应现场多种不同品规的轮胎
- 可配合扫码器、传送带等设备



## 韩国某大型食品企业 视觉引导纸箱拆垛

- 支持现场数百种纸箱及及不同来料垛型
- 可应对纸箱图案复杂、扎带等情况
- 智能规划吸盘偏置与分区，实现不同尺寸的纸箱稳定抓取
- 支持与 AGV 集成使用



## 某大型耐材厂 视觉引导耐火砖拆垛

- 可处理多种材质和形状的耐火砖
- 轻松适应现场多种不同的来料垛型
- 有效应对耐火砖表面附有涂料、污垢、残留物等复杂情况
- 智能碰撞检测，引导机器人稳定抓取，避免耐火砖因碰撞发生破损

# 更多典型案例

扫码查看  
更多案例



## 某大型家具制造商 视觉引导木板拆垛

- 可适应不同尺寸和重量的木板
- 有效应对木板损坏、变形、位置偏移、紧密堆叠等复杂情况
- 可识别顶层木板数量、码放方式，智能规划抓取顺序
- 支持现场多种不同来料垛型



## 某大型乳制品生产企业 视觉引导纸板拆垛

- 可处理不同形状和尺寸的纸板
- 可应对纸板表面图案、变形、破损、扎带等复杂情况
- 可识别扎带相对纸板的位置，对捆绑位置偏差过大的情况进行视觉报警
- 快速适应不同品规的纸板



## 某大型医药企业 视觉引导透明盐水袋拆垛上料

- 高精度结构光工业 3D 相机 Mech-Eye PRO M，可对透明盐水袋高质量成像
- 3D 相机视野满足实际布局需求，保证成像完整性
- 先进深度学习算法，稳定识别不同单元格内的工件
- 可应对不同来料朝向、盐水袋有倾斜角度等复杂情况



## 某大型煤业企业 视觉引导油桶拆码垛

- Mech-Eye 工业级 3D 相机大视野、大景深，轻松支持大托盘、大垛型来料场景
- 可应对油桶表面反光、边缘细薄、易变形等复杂情况
- 适应实际现场多种不同规格的油桶
- 可配合桁架机器人灵活作业

# Mech-Eye 工业级 3D 相机

扫码查阅相机  
《技术参数》



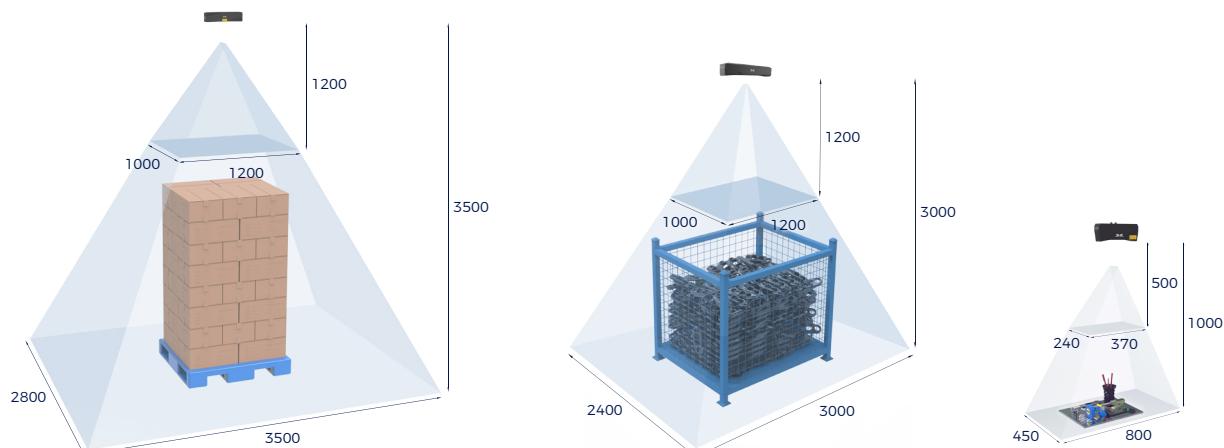
精度高 · 速度快 · 抗环境光 · 成像质量高 · MTBF ≥ 100000 小时

产品型号	DEEP	LSR L	PRO S
工作距离 <sup>[1]</sup>	1200~3500mm	1200~3000mm	500~1000mm
近端视场	1200 × 1000mm @ 1.2m	1200 × 1000mm @ 1.2m	370 × 240mm @ 0.5m
远端视场	3500 × 2800mm @ 3.5m	3000 × 2400mm @ 3.0m	800 × 450mm @ 1.0m
分辨率	2048 × 1536 (深度图) 2000 × 1500 (RGB)	2048 × 1536 (深度图) 4000 × 3000/2000 × 1500 (RGB)	1920 × 1200
像素数	/	/	2.3MP
Z 向单点重复精度 ( $\sigma$ ) <sup>[2]</sup>	1.0mm @ 3.0m	0.5mm @ 3.0m	0.05mm @ 1.0m
VDI/VDE 测量精度 <sup>[3]</sup>	3.0mm @ 3.0m	1.0mm @ 3.0m	0.1mm @ 1.0m
典型采集时间	0.5~0.9s	0.5~0.9s	0.3~0.6s
基线长度	300mm	380mm	180mm
外形尺寸	366 × 77 × 92mm	459 × 77 × 86mm	265 × 57 × 100mm
重量	2.4kg	2.9kg	1.6kg
光源	红色激光 (638nm, 2 类)	蓝色 LED (459nm, RG2) / 白光 LED(RG2)	
工作温度范围	-10~45 °C		0~45 °C
通讯接口	千兆以太网		
输入	24 V DC, 3.75A		
防护等级		IP65	
散热		被动	

Mech-Eye DEEP

Mech-Eye LSR L

Mech-Eye PRO S



单位: mm

[1] 同型号相机可选多种对焦距离, 详情请扫描本页右上角二维码, 阅查相机《技术参数》

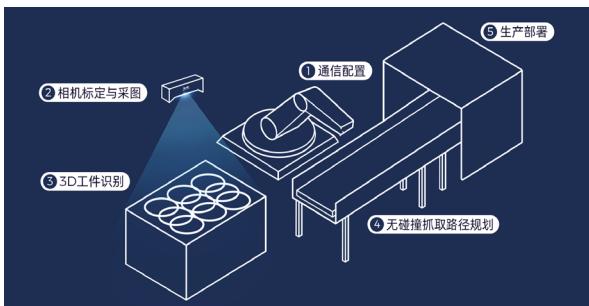
[2] 单点 Z 值 100 次测量的一倍标准差, 测量目标为陶瓷板

[3] 基于 VDI/VDE 2634 Part II 标准

# Mech-Vision

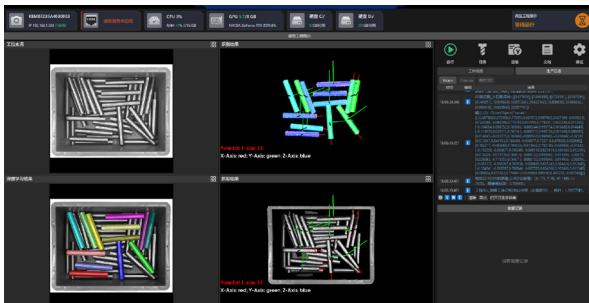
## 机器视觉软件

Mech-Vision 是梅卡曼德自主研发的新一代 AI 机器视觉软件。图形化界面，用户无需编写代码即可快速完成工件上下料、拆码垛、定位装配、缺陷检测、在线测量等各类先进机器视觉应用的调试及部署。内置 3D 视觉、深度学习等前沿算法模块，已集成 3D 工件识别、位姿调整、路径规划等全流程部署功能，可快速落地复杂、多样的智能机器人应用。



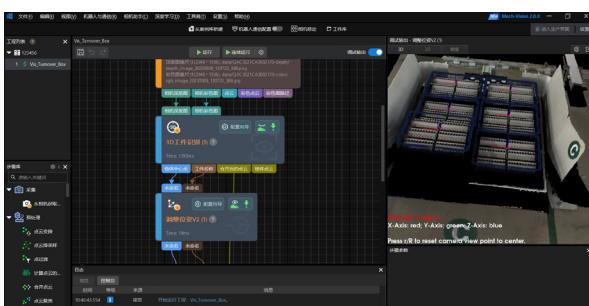
### 集成全流程功能，支持一站式部署

已集成机器人通信、3D 工件识别、位姿调整、路径规划、生产部署等全流程部署功能，用户只需使用 Mech-Vision 即可实现视觉应用的完整部署。



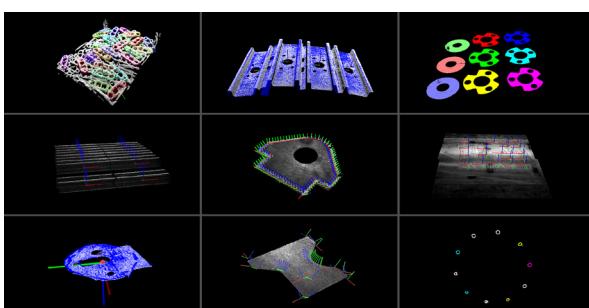
### 生产界面简单友好，用户体验全面升级

通过可视化的生产界面，用户可实时监控生产状态，快速进行增产换产并及时排查生产问题，用户生产操作体验全面升级，更好实现柔性、高效、稳定生产。



### 图形化、向导式界面，用户上手快

图形化、向导式界面，无需专业编程技能即可快速搭建视觉工程；超级调试工具简单易用，可快速解决复杂的调试问题；内置丰富的典型工程模板，用户可直接下载使用，快速部署应用。



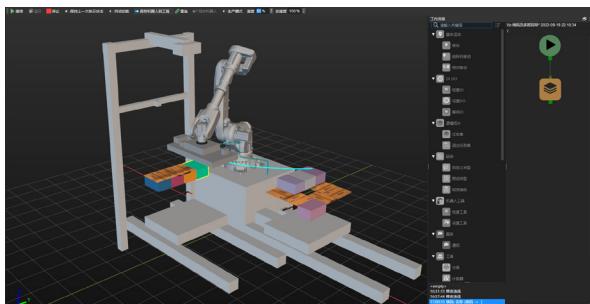
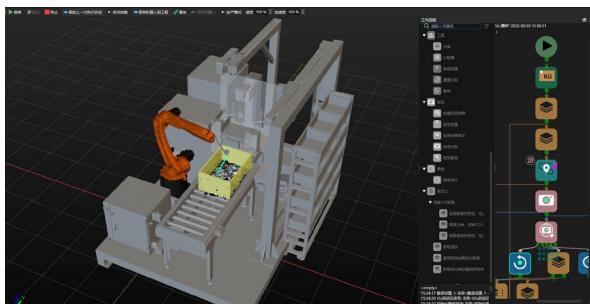
### 先进 AI 算法，更好应对各类复杂场景

内置 2D 匹配、3D 匹配、深度学习、3D 测量等多种先进 AI 算法，可更好应对无序堆叠、高亮反光、紧密贴合等复杂场景，识别成功率  $\geq 99.99\%$ ，最快识别速度仅需 10ms。

# Mech-Viz

## 机器人编程软件

Mech-Viz 是梅卡曼德自主研发的机器人编程软件，可用于解决各类复杂的机器人运动规划问题。软件支持无代码编程，可视化界面，可一键仿真机器人运动，适配国内外各种主流品牌机器人。内置路径规划、碰撞检测、抓取规划等先进 AI 算法，可引导机器人完成各类复杂应用，包括深筐抓取、多拆多码等。



### 图形化、无代码界面，简单易用

图形化、无代码界面，采用统一的流程图搭建形式。用户无须任何专业的编程技能，即可操作机器人。

### 可视化、一键仿真，部署高效便捷

支持机器人运动一键仿真，用户可按真实环境 1:1 搭建场景模型，自动规划合理的机器人运动路径。

### 多种智能算法，轻松应对复杂应用

内置碰撞检测、路径规划、抓取规划等多种智能算法，可优化机器人运动轨迹，提前预测可能发生的碰撞，提升稳定性。

<b>ABB</b>	<b>KUKA</b>	<b>YASKAWA</b>	<b>FANUC</b>	<b>Kawasaki</b>
<b>NACHI</b>	<b>DENSO</b>	<b>UNIVERSAL ROBOTS</b>	<b>STAUBLI</b>	<b>EFORT</b>
<b>MITSUBISHI ELECTRIC</b>	<b>ROKAE 塔石</b>	<b>DELTA</b>	<b>PETMAN ROBOTICS</b>	<b>TM ROBOT</b>
<b>ESTUN ROBOTICS</b>	<b>INOVANCE</b>	<b>AUBO</b>	<b>DOBOT</b>	<b>PAIRINO</b>
<b>C</b> 汇川机器人	<b>HAN'S ROBOT 大汉机器人</b>	<b>HD HYUNDAI ROBOTICS</b>	<b>JAKA 节卡</b>	<b>SISUN</b>

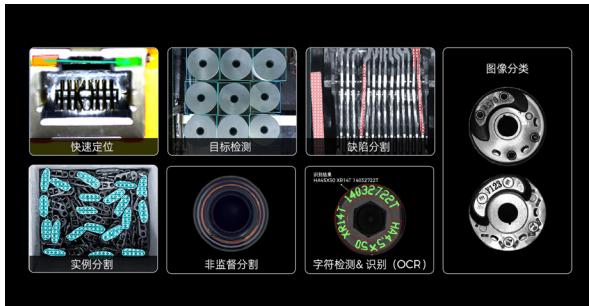
### 支持各种品牌、构型的机器人

软件可通过 TCP/IP 等标准通讯接口与国内外各主流品牌、各种构型的机器人通讯，满足不同现场的通讯需求。

# Mech-DLK

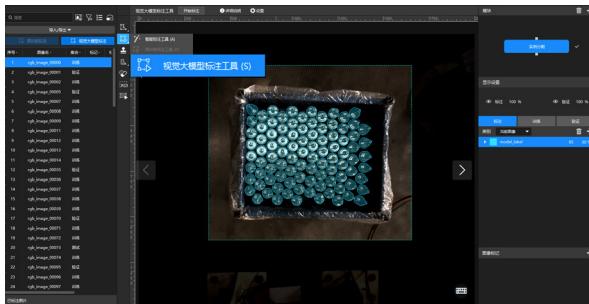
## 深度学习软件

Mech-DLK 是梅卡曼德自主研发的新一代深度学习软件。软件内置多种先进 AI 算法，功能完善，易用性强，集成商伙伴和用户可快速交付识别、定位、质检等复杂应用，如堆叠物体识别、高难度缺陷检测、字符识别等。软件已广泛应用于 3C、锂电、汽车、物流、家电等领域。



### 算法先进，推理速度快、精度高

内置多种先进 AI 算法，模型推断速度与精度业界领先，平均推断速度 10ms，比行业同类产品快 40%。



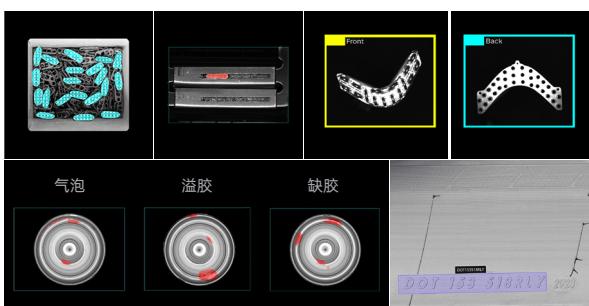
### 功能完善，易用性强，效率高

采用图形化界面，集成深度学习训练全流程，提供视觉大模型标注工具等多种简单易用的标注工具，用户无需专业技能即可一站式快速部署深度学习应用。



### 部署便捷灵活，项目周期短

支持使用 Mech-Vision 进行部署，也提供 C、C++ 以及 C# 等不同语言的 SDK、Sample Demo 和开发文档，便于用户二次开发。



### 成熟稳定，应用场景广，落地案例多

软件运行稳定，已广泛应用于各类复杂的定位、质检场景，涵盖 3C/半导体、锂电、汽车、物流等众多领域。



## 梅卡曼德机器人

国家级专精特新“小巨人”企业

中国 3D 视觉引导工业机器人领域连续四年市场占有率第一<sup>[1]</sup>

全球 AI+ 工业机器人领域融资额最高、技术最全面、案例最多、应用领域最广的公司之一

### 技术积累深厚，产品栈全面

梅卡曼德在光 / 机 / 电核心器件、成像算法、视觉识别算法、人工智能算法、机器人算法、工业软件等核心技术上均积累深厚，已形成包括自研高性能工业级 3D 视觉传感器以及工业软件在内的完整智能机器人基础设施产品栈。

### 以客户为中心，与合作伙伴长期共赢

公司规模超 600 人，已建立高标准自有相机工厂，及完整的交付、培训、售后体系，可及时响应全球客户需求。我们可为集成商伙伴提供人员培训、参考方案设计、展会支持、重难点项目攻关等支持与服务，倾力协助业务伙伴提升竞争力，共同做大做强。

**15000+**  
全球落地台数

**15亿+**  
融资额

### 已实现 AI+3D 批量交付，获全球头部客户认可

梅卡曼德自研 3D 视觉传感器及工业软件产品已经在汽车、3C/半导体、新能源、物流、重工等众多领域规模化落地，业务覆盖欧美日韩等国际市场。已实现规模化交付的典型应用包括：无序上下料、拆码垛、定位装配、工业检测 / 量测、钢板分拣等。

### 获投资机构等多方支持及认可

梅卡曼德已获得来自 IDG 资本、美团、红杉中国、源码资本、英特尔资本、启明创投等知名投资机构的多轮支持，累计融资额超 15 亿元。公司已入选国家级专精特新“小巨人”企业、国家高新技术企业、中关村金种子企业、北京市企业科技研究开发机构等。

**600+**  
员工

**50+**  
国家和地区

部分已适配机器人品牌



部分客户和合作伙伴



[1] 根据第三方咨询公司高工机器人产业研究所和睿工业的市场统计数据，梅卡曼德机器人在中国 3D 视觉引导工业机器人领域 2020-2023 年连续四年市场占有率为第一

## 推动智能机器人无所不在的存在



梅卡曼德（北京）机器人科技有限公司  
MECH-MIND ROBOTICS

办公地点：北京 | 上海 | 深圳 | 广州 | 长沙 | 杭州 | 郑州 | 淄博 | 慕尼黑 | 东京 | 芝加哥 | 首尔

官网：[mech-mind.com.cn](http://www.mech-mind.com.cn)

商务 / 销售：[info@mech-mind.net](mailto:info@mech-mind.net)

在线社区：[community.mech-mind.com.cn](http://community.mech-mind.com.cn)

市场宣传 / 媒体合作：[marketing@mech-mind.net](mailto:marketing@mech-mind.net)

文档中心：[docs.mech-mind.net](http://docs.mech-mind.net)

销售及售后服务热线：400-9696-010