

安睿克搬运工况需求采集表 - 填写说明

AUREK-RC-RFQ-001 | 版本 V1.0 | 修订日期 2026-09-06

用途：采集助力机械臂及搬运系统的工件、动作和现场信息，用于可行性评审与方案选型。黄色单元格填写实际工况，蓝色单元格自动汇总。

一、使用方式

1	先填写“工况需求采集”中的基本信息、工件、动作、现场条件与安全要求。
2	若存在多种工件或多组取放动作，请在“工件动作明细”中逐项记录。
3	可在表内直接选择下拉项；不确定的内容请选择“待确认”，不要估填。
4	提交时请一并提供现场全景、取料点、放料点、通道/障碍物照片及工件图纸（如有）。
5	安睿克工程师根据工况资料评估配置和选型，项目参数及供货内容在技术文件中明确。

二、填写与判定规则

•	重量填写单件最大实际重量；存在托盘、夹具或附加载荷时应单独说明。
•	尺寸、取放高度、覆盖半径、净空等建议现场实测，并标明单位。
•	高温、粉尘、潮湿、腐蚀、洁净或防爆等环境必须明确；防爆需求需提供适用区域/等级依据。
•	“表单状态”为完整性提示公式，仅检查关键字段是否填写，不替代工程审核。

三、联系与版本

公司	安睿克（AUREK）	电话	19051206661
邮箱	sales@aurek.cn	网站	www.aurek.cn
版本控制	V1.0 / 2026-09-06	适用	助力机械臂/搬运系统售前需求采集

搬运工况需求采集表

AUREK-RC-RFQ-001 | V1.0 | 黄色区域由客户/项目负责人填写

填写实际工况和使用要求；尚未取得的数据可选“待确认”，并在备注中注明需补充的资料。

一、基本信息

客户/单位		项目名称	
联系人		联系电话	
联系邮箱		填表日期	
项目地点		期望交付时间	
客户RFQ/项目编号		采购/立项阶段	

二、工件条件

主要工件/型号		单件最大实际重量（kg）	
外形尺寸 L×W×H（mm）		重心/偏心说明	
材质/表面状态		工件温度（℃）	
易损/精密表面		允许夹持位置/区域	
取放前姿态稳定性		现有包装/料架/工装	

三、搬运动作与节拍

取料位置/高度		放料位置/高度	
需升降行程（mm）		水平覆盖/半径（mm）	
需翻转角度/方向		需旋转角度/方向	
班次/小时		单班搬运次数	
目标节拍（秒/件）		单次连续操作时长	
现有人工作业方式		是否要求一人操作	

四、现场与安装条件

优先安装形式		可用安装区域（mm）	
地面/钢结构条件		通道/门洞尺寸（mm）	
净空高度（mm）		障碍物/干涉说明	
气源压力/品质		气源流量/接口	
电源条件		移动/固定需求	
环境类别		特殊环境/合规要求	

五、安全、夹具与输入资料

首选夹持方式		断气/断电保持要求	
工件表面保护要求		防误释放要求	
人员/物流交叉情况		适用法规/客户厂标	
图纸/3D是否可提供		现场照片/视频是否可提供	

六、动作说明与约束

必须完成的动作/流程			
禁止动作、干涉或其他约束			
其他说明			

表单状态	待补充	待补字段数	11
------	-----	-------	----

提交建议：同时附现场全景、取放点、障碍物、通道及工件六面照片；多工件/多动作请填写“工件动作明细”。

工件与动作明细

AUREK-RC-RFQ-001 | 多工件、多取放点或多种动作时填写

每一行对应一种工件/一种典型动作组合。重量、尺寸、频次等均填写实际值；若工件状态变化明显，请拆分为多行。空白行可直接继续填写。

序号	工件/型号	单件最大 实际重量 (kg)	外形尺寸 L×W×H (mm)	取料位置/高度	放料位置/高度	搬运/旋转/翻转动作	允许夹持区/限制	温度/表面状态	搬运频次/目标节拍	备注
1										
2										
3										
4										
5										
6										
7										
8										
9										
10										
11										
12										
13										
14										
15										
16										
17										
18										
19										
20										

已填写工件/动作数0

使用托盘、周转箱、吊具或其他附加载荷时，在备注中分别注明重量和尺寸，供总载荷与空间选型计算使用。