MiSUMi
Your Time, Our Priority

关注米思米中国
立即申请服务

提供免费方案

扫描填写信息并提供测试用工件，可为您进行免费工件测试并提供测试报告
您也可直接邮件联络产品专员为您提供一对一咨询服务
邮箱：vision_feeder_test@misumi.sh.cn
*受理时间/9:00-18:00 (周一~周五，不包括中国法定节假日)
活动编号：P00001322

V2.2 版本 2026/0401

MiSUMi
Your Time, Our Priority

小型SCARA视觉上料模块

Easy Vision Feeder



体积小巧
减少空间
80%

使用便捷
缩短时效
84%

米思米标准化的二次革命

视控一体

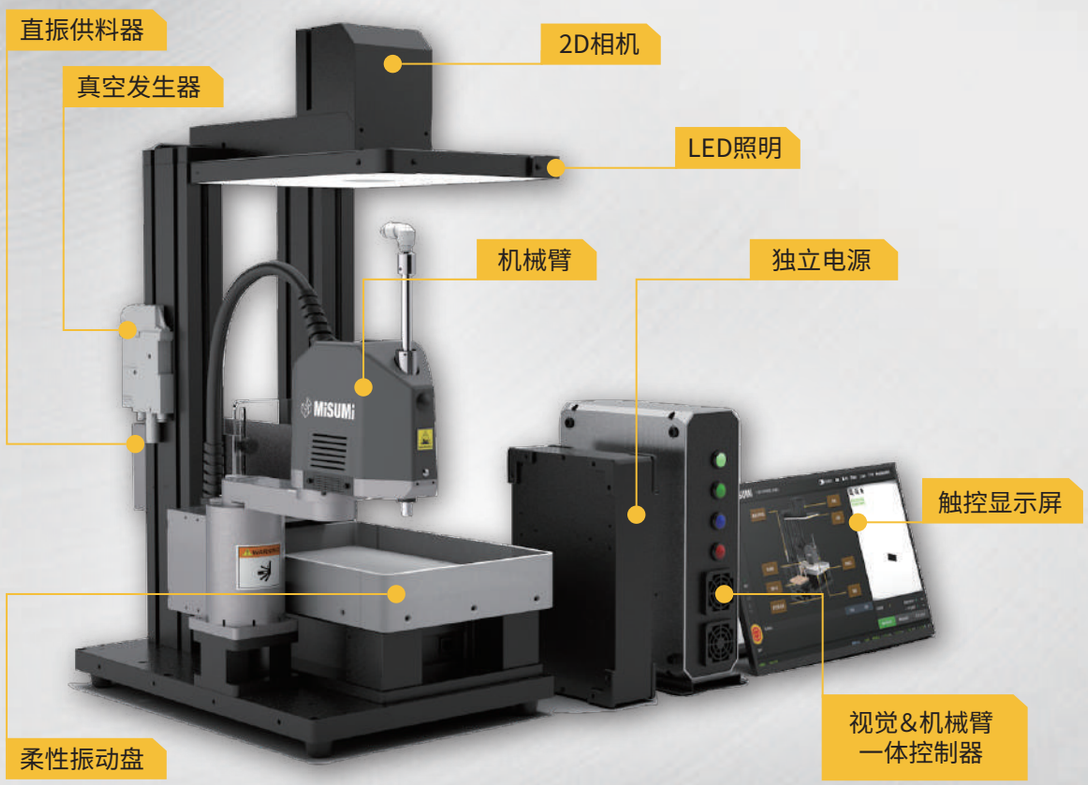
全新上料解决方案

小型SCARA视觉上料模块

多场景使用
单机或嵌入自动化产线

多物料通用
同时识别分拣10款工件

※生产节拍= 1.8~2.5S/PC（含振动+拍照时间）
注：根据工件的尺寸、形状、材质不同，可能会导致节拍、定位精度和最大搬运速度发生变化



视控一体全新上料解决方案



大脑
一体式控制系统
设定简单 操作便捷



眼睛
视觉控制
可识别 MIN 2mm 的工件
相机像素精度±0.08mm
图像处理时间200ms



手臂
运动控制
重复定位精度±0.05mm
速度 MAX=600 mm/s
最大负载=250g

体积小



调试快



Easy Vision Feeder

传统上料VS米思米解决方案

米思米视觉上料模块

传统上料困境



人工选别，效率低

改造困难
上料易出错
稼动率不稳定

功能单一

1台振动盘只能对应1种工件
型号切换耗时长
异常停止多

体积大

复数工件需多台振动盘，占空间大

排列 + 送料



市场流通品控制系统

机械臂 基础学习 16H	视觉 基础学习 8H	机械臂+视觉 联调 3.5H

总用时※1

27.5H



5,000元 + 22,000元 + 2,200元 + 25,800元

参考价※1

55,000元

*目前市场上柔性振动盘，机械臂，视觉相机&光源通常需要从不同厂家采购并自行组装调试

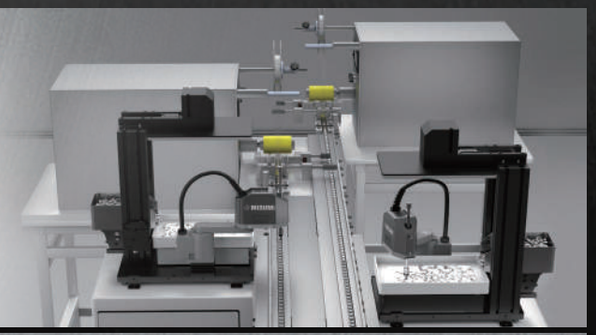
※1.以上数据为随机采购市场流通品后，与我司产品进行自社对比后取得的平均值，仅供参考。

米思米标准化解决方案

生产力

自动化

和上位机联动简单
视觉精准识别，防止混料
稳定作业



生产力

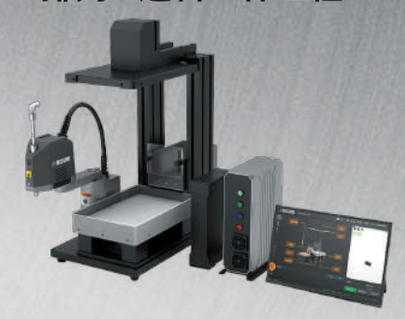
多料通用

可同时识别10种工件
料盘/系统通用，换型时间短
大幅减少异常停止

省空间

体积小，仅需传统装置**1/10**空间

排列+送料一体工程



米思米一体控制系统

缩短时效 **84%**

总用时※1

4.5H

学习时间 3.5H	设定时间 1H	缩短时间 -23H

降低成本 **33%**

未税参考价※2(包含5款工件调试方案)

37,000元 整套售卖

代表型号：E-EVFMS-230-L-SP-SF-CAW

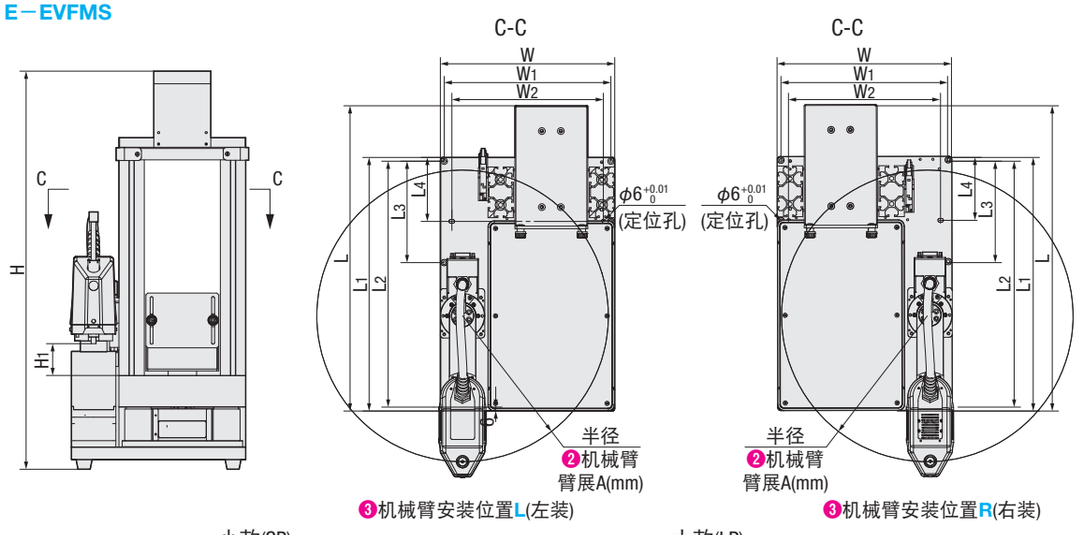
※2. 米思米整套参考价包括：(机械臂本体＋视觉+一体控制器＋电源＋小款柔性振动盘＋小款直振供料器)及5款工件调试方案

■材质表

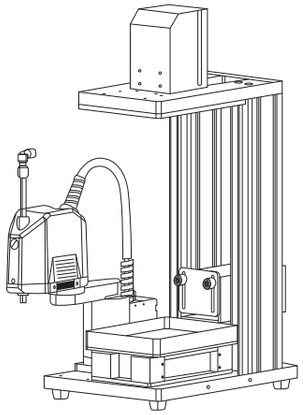
主要零件	机器人本体	直振供料器	柔振料盘	支撑框架
M材质	铝合金	不锈钢	POM	铝型材
S表面处理	表面喷漆	—	—	阳极氧化

尺寸图

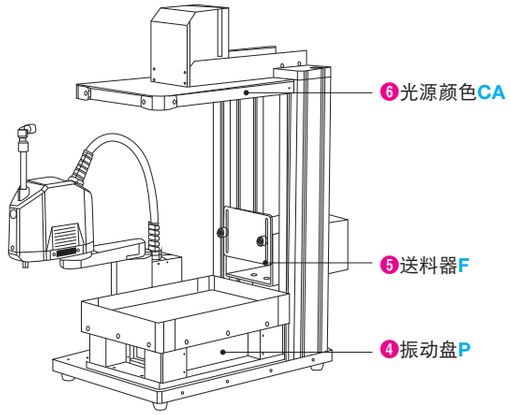
E－EVFMS



小款(SP)



大款(LP)



代表型号： E－EVFMS－230－L－SP－SF－CAW

代表型号： E－EVFMS－230－L－LP－LF－CAW

❓图中展示的均为机械臂左装。
请按照选型步骤❶～❻选择型式和参数后进行订购。

Order 订货范例

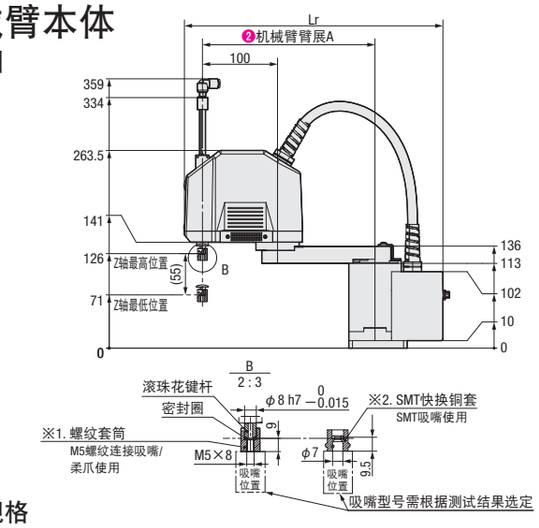
❶Type	－	❷机械臂臂展A	－	❸机械臂位置	－	❹柔振规格P	－	❺送料器规格F	－	❻相机光源颜色CA
E－EVFMS	－	230	－	L	－	LP	－	LF	－	CAW

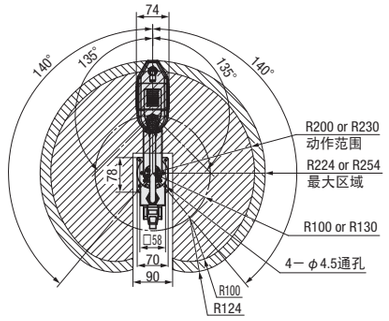
规格表

❶Type	❷机械臂臂展A(mm)	❸机械臂安装位置	❹柔振规格P	❺送料器规格F	❻相机光源颜色CA	L	L1	L2	L3	L4	W	W1	W2	H	H1	机械臂XY轴速度(mm/s)	机械臂Z轴速度(mm/s)	机械臂负载(g)
E－EVFMS	200	L(左装) R(右装)	SP(小)	SF(小) NF(无)	CAW(白) CAR(红) CAB(蓝)	361	335	323	120	145	230	218	210	596	51	600	500	250
	230		LP(大)	LF(大) NF(无)		482	400	388	160	101	275	263	239	628	50			

机械臂本体

尺寸图





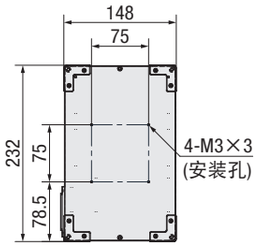
参数规格

TYPE	❷机械臂臂展A(mm)	Lr	XY轴速度(mm/s)	负载(g)	重复定位精度(mm)	Z轴行程(mm)	Z轴速度(mm/s)	Z轴下压力(N)	编码器	电机功率(w)	电压(V)	气压(Mpa)
E-EVFMS	200	325	600	250	±0.05	55	500	2	14位多圈绝对值	轴0：100 轴1：50 轴2：10 轴3：10	DC24V DC36V (电源模块取电)	0.4~0.6
	230	355										

※电机驱动器内置于机械臂本体内

电源

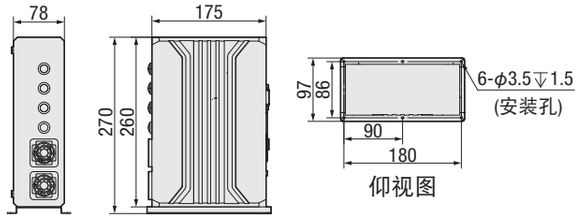
尺寸图





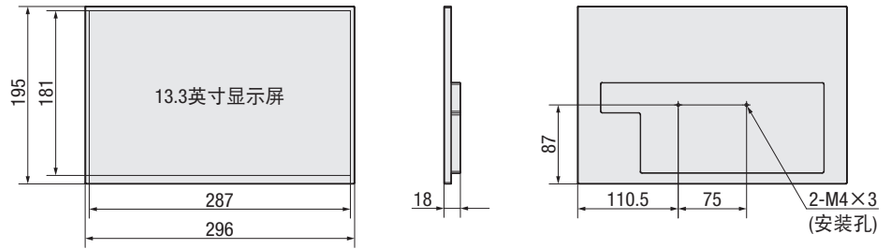
控制器

尺寸图



显示屏

尺寸图



参数规格

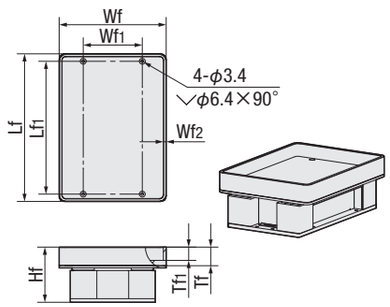
TYPE	电源		控制器				显示屏		
	电源规格	电源功率	电机轴控制	控制轴数	外部I/O INPUT数量	外部I/O OUTPUT数量	屏幕大小	触摸类型	CPU
E-EVFMS	单相 AC100～240V 50/60Hz	0.75KW	脉冲式	4轴	16	16	13.3寸	电容式触摸屏	英特尔I7

商品规格

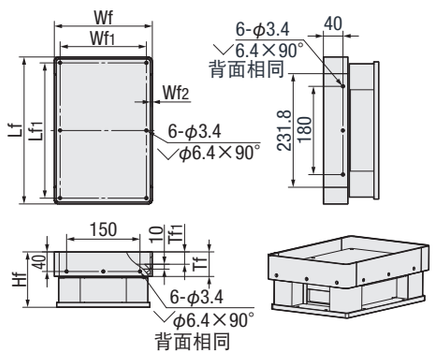
柔性振动盘

尺寸图

SP(小款)



LP(大款)

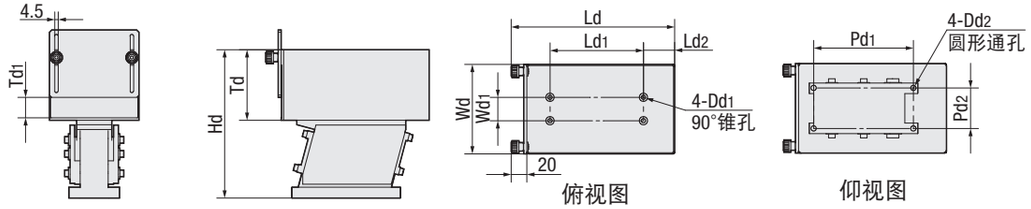


参数规格

TYPE	种类（可选择）	Lf	Lf1	Wf	Wf1	Wf2	Hf	Tf	Tf1	最大承载（Kg）	光源颜色	振动模式	振动频率（HZ）	电源
E-EVFMS	SP(小款)	200	180	145	80	4	75	25	18	1	白色	8种	10～100可设置	DC24V（电源模块供电）
	LP(大款)	300	276	200	176		113	50	25	2				

直振供料器

尺寸图

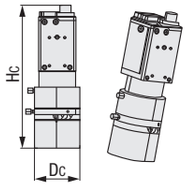


参数规格

TYPE	种类（可选择）	Td1	Td	Hd	Ld	Ld1	Ld2	Wd	Wd1	Dd1	Dd2	Pd1	Pd2	额定功率	电压（V）
E-EVFMS	SF(小款)	0～51	70	146	180	80	38.5	75	26	4.5	5.3	100	45	10w	DC24V（电源模块供电）
	LF(大款)	0～69	90	190	210	120	40	115	30	5.5	6.8	128	52	24W	

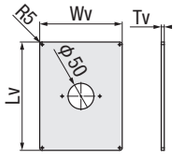
2D工业相机&照明

相机尺寸图

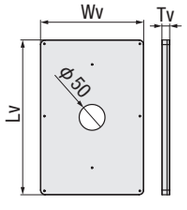


视觉光源尺寸图

E－EVFMS－SP



E－EVFMS－LP



参数规格

Type	种类（可选择）	相机						视觉光源基板				
		Dc	Hc	品牌	像素	曝光类型	靶面大小	光源颜色	Lv	Wv	Tv	电源
E－EVFMS	SP(小款)	32	89	大华（华睿）	500万	全局曝光	2/3"	CAW（白）CAR（红）CAB（蓝）（可选择）	210	160	6	DC24V（电源模块取电）
	LP(大款)	35	112						300	200	15	

技术资料获取方式

【获取方式】

1. Web商品详情页(规格表版块)



2. WEB关键词搜索： 上料模块技术资料/Vision Feeder技术资料



3. 出货产品上的二维码　新用户注册登录后即可查看



【技术资料项目】

商品目录　　说明书

※技术资料会不定期更新，若对资料有疑问，请与米思米客服人员联系。

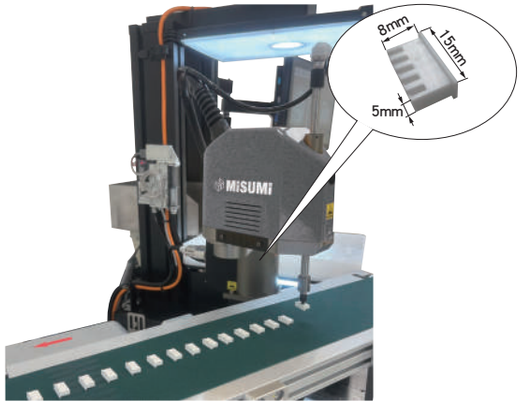
配置&价格

本品整套销售，机械臂本体、柔性振动盘、直振供料器尺寸可选，以下为不同配置价格

型号TYPE	E-EVFMS	
标配	2D工业相机	
	LED照明+架台	
	电源	
	控制器	
	触控显示屏	
	底板	
	相关线缆	
选配	机械臂本体（臂展200mm或230mm）	机械臂本体（臂展230mm）
	柔性振动盘（小款）	柔性振动盘（大款）
	直振供料器（小款）	直振供料器（大款）
参考价格（未税）	37,000元	42,000元

使用案例

自动上料（电子行业）

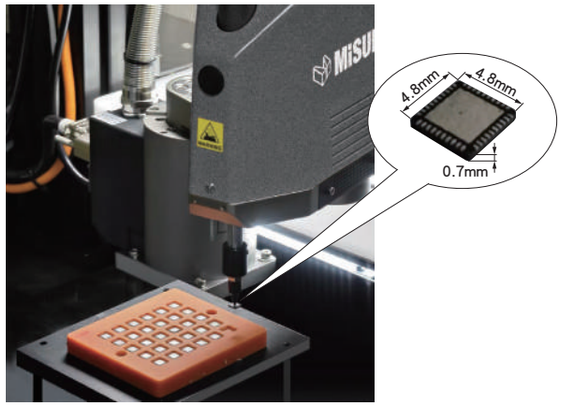


■使用实例

将工件按同一方向放摆放至输送带上

工件重量=0.5g/pc
搬运距离=280mm
生产节拍=1.8s/pc

物料摆盘（3C行业）



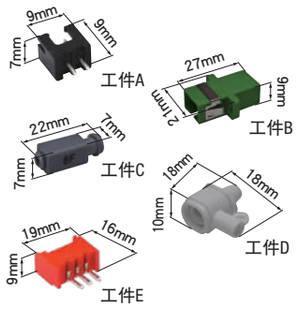
■使用实例

将工件按同一方向放摆放至6×5规格的治具中

工件重量=0.1g/pc
搬运距离=50~360mm
生产节拍=2s/pc

物料分拣（FA行业）





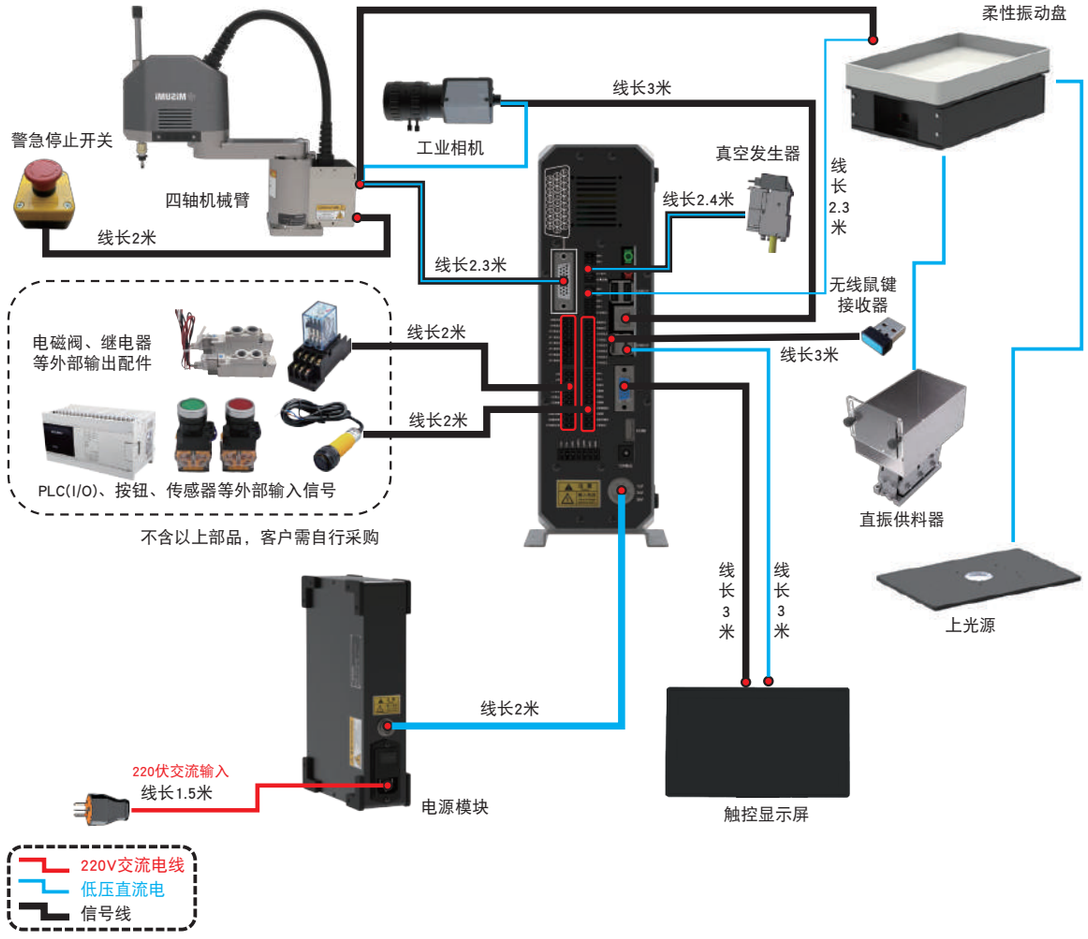
■使用实例

可同时识别10种工件，本实例中同时识别5种，并分拣放置于不同的位置

工件A重量=2.2g/PC
工件B重量=3.3g/PC
工件C重量=1.0g/PC
工件D重量=2.0g/PC
工件E重量=2.2g/PC

搬运距离=230~380mm
生产节拍=2.8s/PC

走线图



端口号	输入（IN）	端口	输入（IN）
0	运行	8	自定义
1	暂停	9	自定义
2	停止	10	自定义
3	继续	11	自定义
4	报警复位	12	自定义
5	急停	13	自定义
6	动作复位	14	自定义
7	初始化	15	自定义

端口号	输出（OUT）	端口	输出（OUT）
0	运行中	8	在安全位
1	暂停中	9	自定义
2	停止中	10	自定义
3	远程中	11	自定义
4	报警	12	自定义
5	料仓缺料	13	自定义
6	动作复位完成	14	自定义
7	初始化完成	15	自定义