

# LIQUID HANDLING WORKSTATION

## 液体工作站 Auflo-P1200/1600



满足液体处理全场景应用  
打通实验室智能协同生态

平台式

多模块

全功能

个性化

# 液体工作站 Auflo-P1200/1600

LIQUID HANDLING WORKSTATION Auflo-P1200/1600

镁伽专注于机器人和人工智能技术的研发并将其深度融合于行业应用，为客户提供先进的智能自动化产品与解决方案。为客户提供先进的智能自动化产品与解决方案。其自主研发的液体工作站Auflo-P1200/1600,搭载4个独立的1000 $\mu$ L移液通道，移液间距、移液体积均独立可控。能够兼容各类样本、试剂耗材和功能模块，可根据不同应用场景整机自由配置、按需整合，拥有独特且强大的机械臂扩展能力，支持抓板、移液并行处理，同时可链接整合多种设备，确保满足各种复杂的实验室自动化场景需求。广泛应用于生物制药、生命科学和临床诊断领域，持续优化实验可靠性和自动化运行时间，极大提高实验室效率。

## 灵活的移液模块

4通道独立变距和液面探测  
快速、高精度移液  
移液范围2-1000 $\mu$ L

## 可升级至双机械臂

选配抓板机械臂满足实验分析全自动化需求

## 工作区自由配置

兼容不同样本管型：  
支持采血管、离心管、样本管等  
兼容不同耗材类型：  
支持深孔板、细胞板、枪头等

## 个性化模块整合

可选振荡、磁力架、扫码、温控等模块  
一个平台，无限组合



## 使用场景

USAGE SCENARIOS

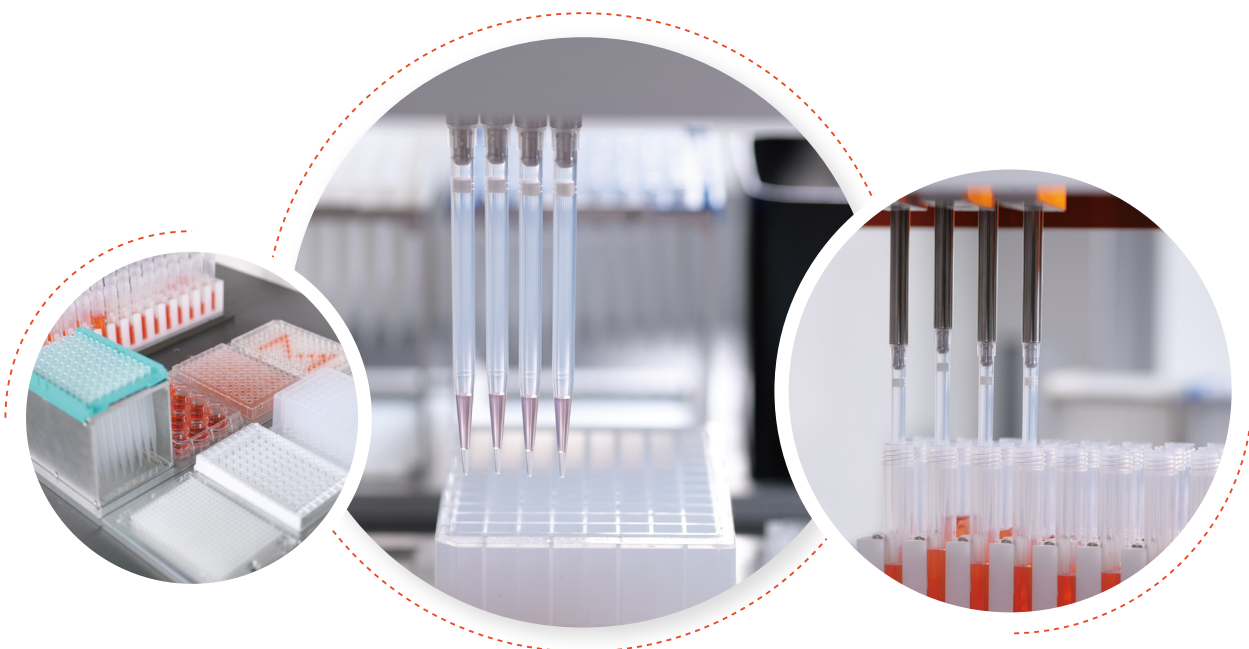
基因组学

蛋白组学

细胞生物学

药物研发

合成生物学



**工作区自由配置**

**支持Air Gap**

**精准液面探测**

## 产品特点

### 专业液体处理能力，支持多种液体处理模式

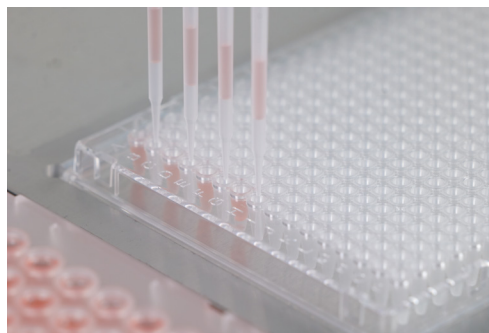
- 整板复制或分液，兼容加样槽、96孔板和384孔板
- 任意管或孔板孔位液体转移，实现“cherry picking”
- 精准完成按行或者按列的梯度稀释
- 任意管到板分液，实现一吸一喷或一吸多喷
- 自动实现“pooling”功能

### 多种模块整合能力，自由配置工作区

- 兼容各类SBS板、样本管、加样槽、枪头等耗材，支持多种应用场景
- 可选多种功能模块，如温控、振荡、温控振荡、磁力架、扫码模块等，按需整合、个性化定制
- 载架可随意更换，以便重新配置操作平台
- 可组成25或40个标准SBS板位，满足不同通量需求

### 独特机械臂扩展能力，支持并行处理

- 根据应用需求不同，一个平台最多可配置2个机械臂，可选抓板、移液机械臂
- 一体化移液机械臂，采用压力探测，稳定高效
- 智能感应抓手机械臂，抓手方向可旋转，实时感应抓取状态



# AUFLO 液体处理工作站

## 多层次解决方案

适配各种应用场景



产品型号		Auflo-P1200			Auflo-P1600		
外观	尺寸	1100(W)*750(D)*760(H)			1550(W)*750(D)*760(H)		
	净重	110kg			140kg		
电源	电压	100-240VAC			100-240VAC		
	频率	50-60Hz			50-60Hz		
	额定功率	300W			300W		
运行环境	温度	15°C-32°C			15°C-32°C		
	湿度	30%-80%RH(无冷凝)			30%-80%RH(无冷凝)		
移液环境	温度	20°C-27°C			20°C-27°C		
	湿度	30%-60%RH(无冷凝)			30%-60%RH(无冷凝)		
移液性能	移液原理	采用空气置换原理			采用空气置换原理		
	移液范围	2μL-1000μL			2μL-1000μL		
	移液头类型	灵活4通道			灵活4通道		
移液精确度	枪头尺寸	移液体积	2μL	5.0%	移液体积	2μL	5.0%
		移液体积	10μL	3.0%	移液体积	10μL	3.0%
		移液体积	10μL	3.0%	移液体积	10μL	3.0%
		移液体积	200μL	2.0%	移液体积	200μL	2.0%
板位数量		25			40		
机械臂	定位精度	X-Y-Z定位±0.2mm			X-Y-Z定位±0.2mm		
	最多机械臂数量	2			2		
准确样品识别		侧方扫码			侧方扫码		



### 镁伽科技

北京·上海·苏州·深圳  
 新加坡·日本·美国·英国  
[www.megarobo.tech](http://www.megarobo.tech)  
[officialmail@megarobo.tech](mailto:officialmail@megarobo.tech)  
 400-0601-017

### 声明

本手册版权属于北京镁伽机器人科技有限公司(以下简称“镁伽科技”)。未经镁伽科技书面许可,任何其他人或组织不得以任何形式将本手册中的各项内容进行复制、编辑或翻译为其他语言。本手册中所有商标或标识均属于镁伽科技及其提供者所有。由于手册更新、产品更新、参数变化等情况,本手册中的信息可能存在变更、升级、遗漏或错误等情况,由于提供或使用本手册所造成的损失,镁伽科技不承担任何责任。如需了解更多产品信息和技术服务,请联系镁伽科技官方客服电话、邮箱或微信公众号。本手册中所有提及的商标均受法律保护。镁伽科技拥有对本手册的解释权。