

双腕昇降人型ロボット

品番: RMC-AIDAL

操作空間の全域カバー

今まで人間で行った作業はこのロボットで全面にカバー実現、最大2.2M高さにリーチ可能

強力な操作能力

双腕+グリップは定格8kgの可搬重量、実用性が非常に高い

オープンソースサポート

充実なオープンソース環境、研究開発やシナリオ探索にサポートします

多視点からのAI識別

深度カメラとRGBモニタリングカメラは、識別またキャプチャ及び環境モニタリングのニーズを満たす

データ収集&モデル訓練

グリップ制御のリアルタイム性が非常に高く、双腕でのデータ収集とモデル訓練により精度高く

標準配置

主制御Jetson AGX Orin*1
ロボットアームRM65-B-V*2
ステレオビジョンD435*3
RGB監視カメラ*2
並行グリップRMG24*2
リフティング*1 AMR*1



ユーザーはこのロボットを使用することで、ワイヤレス操作や双腕操作のデータ収集とモデル訓練を通じて、様々なタスクの自律的な計画と実行を行うことができます。産業、商業、サービス研究開発、建設現場、さらに災害現場など幅広い用途で活用が期待できます。

仕様紹介

この双腕昇降人型ロボットは高度に統合された軽量化されたヒューマノイドです。中にはRealman最高グレードのRMシリーズのロボットアームRM65-B-V、昇降柱、複数のビジョンセンサーと自律走行AMR等コアモジュールを備えており、限られたスペースでも柔軟に操作実現可能。また多視点からの探索やターゲット識別・位置特定など機能を実現しています。

標準配置

品名	数量
メインコントロール	1
ロボットアームRM65-B	2
深度カメラ	3
RGB監視カメラ	2
二本指並行グリップRMG24	2
リフティング	1
AMR	1

本体パラメータ

類別	パラメータ
外形寸法	640*450*1700mm（収納状態）
全体重量	約135kg
稼働半径	上下：0~2000mm、左右：0~1900mm 前：0~600mm
リン酸鉄リチウム電池	DC48V 20AH
メインコントロール	Nvidia Jetson AGX Orin 64G+1T SSD

RM65パラメータ

類別	パラメータ
軸	6
ペイロード	5kg（シングルアーム）
アームリーチ	610mm
繰返し精度	±0.05mm
本体重量	7.2kg（シングルアーム）
通信ポート	ネットポート/WIFI/RS485
関節仕様	1~3ハードブレーキ、4~6ソフトブレーキ

ステレオビジョンD435

類別	パラメータ
測定範囲	0.3~3m
出力解像度	≤1280x720
フレームレート	≤90fps
RGBフレームレート	1920x1080
RGBセンサー視野(H×V)	69°x42°
RGBフレームレート	30fps
RGBセンサー技術	ローリングシャッター

AMR

AMR寸法	640*450*250(mm)
駆動方法	二輪差動駆動
速度	1.5m/s
登坂角度	5°
全体位置決精度	±50mm/±3°
ナビシステム	深度カメラ*1組、IMU+エンコーダ*1組、ライダー*1組、安安全タッチエッジ*1組、超音波*2組

二本指並行グリップーRMG24

類別	パラメータ
寸法	110（L）*60（W）*130（H）mm
範囲	65mm
指高	50mm
本体重量	≤500g
定格/最大負荷	4kg/5kg
把持力	最大150N
開閉時間	0.8s（全距離）
繰り返し精度	±0.05mm
交換式指先	外指：距離100mm，固定方法：ネジ固定
通信方法	RS485，Modbus-RTU、IO
定格電圧	24V

リフティング

パワーモジュール	WHJ60関節
リフティング距離	900mm