

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+グリッパーは定格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、識別またキヤッ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

グリッパ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
並行グリッパー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度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、複数のビジュ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

本体パラメータ

品名	数量	類別	パラメータ
メインコントロール	1	外形寸法	640*450*1700mm (収納状態)
ロボットアームRM65-B	2	全体重量	約135kg
深度カメラ	3	稼働半径	上下: 0~2000mm、左右: 0~1900mm 前: 0~600mm
RGB監視カメラ	2	リン酸鉄リチウム電池	DC48V 20AH
二本指並行グリッパーRMG24	2	メインコントロール	Nvidia Jetson AGX Orin 64G+1T SSD
リフティング	1		
AMR	1		

RM65パラメータ

ステレオビジョンD435

類別	パラメータ	類別	パラメータ
軸	6	測定範囲	0.3~3m
ペイロード	5kg (シングルアーム)	出力解像度	≤1280x720
アームリーチ	610mm	フレームレート	≤90fps
繰返し精度	±0.05mm	RGBフレームレート	1920x1080
本体重量	7.2kg (シングルアーム)	RGBセンサー視野(H×V)	69°x42°
通信ポート	ネットポート/WIFI/RS485	RGBフレームレート	30fps
関節仕様	1~3ハードブレーキ、4~6ソフトブレーキ	RGBセンサー技術	ローリングシャッター

AMR

二本指並行グリッパーRMG24

AMR寸法	640*450*250(mm)	類別	パラメータ
駆動方法	二輪差動駆動	寸法	110 (L) *60 (W) *130 (H) mm
速度	1.5m/s	範囲	65mm
登坂角度	5°	指高	50mm
全体位置決精度	±50mm/±3°	本体重量	≤500g
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、安全タッチエッジ*1組、超音波*2組	定格/最大負荷	4kg/5kg
リフティング		把持力	最大150N
パワーモジュール	WHJ60関節	開閉時間	0.8s (全距離)
リフティング距離	900mm	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