



扫码观看视频

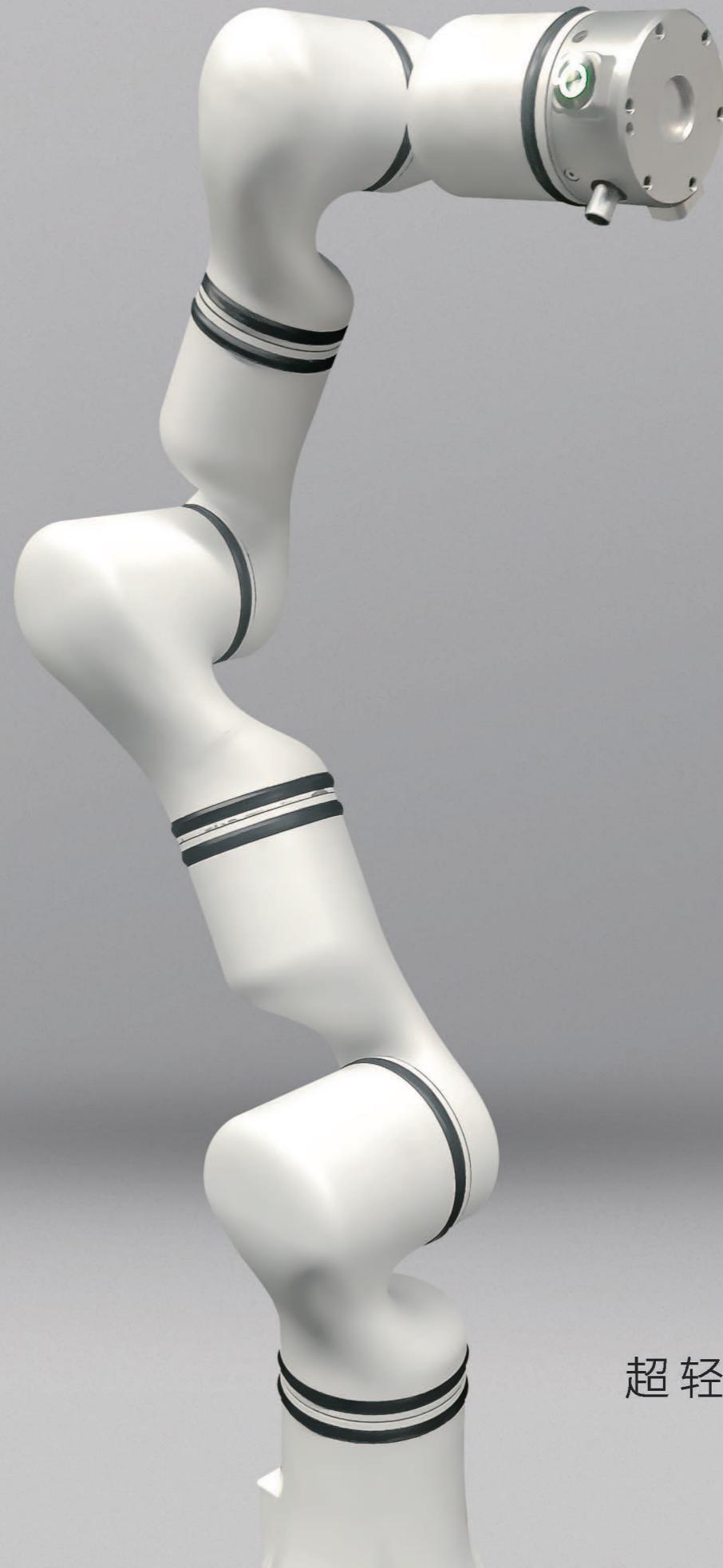


睿尔曼智能科技（北京）有限公司

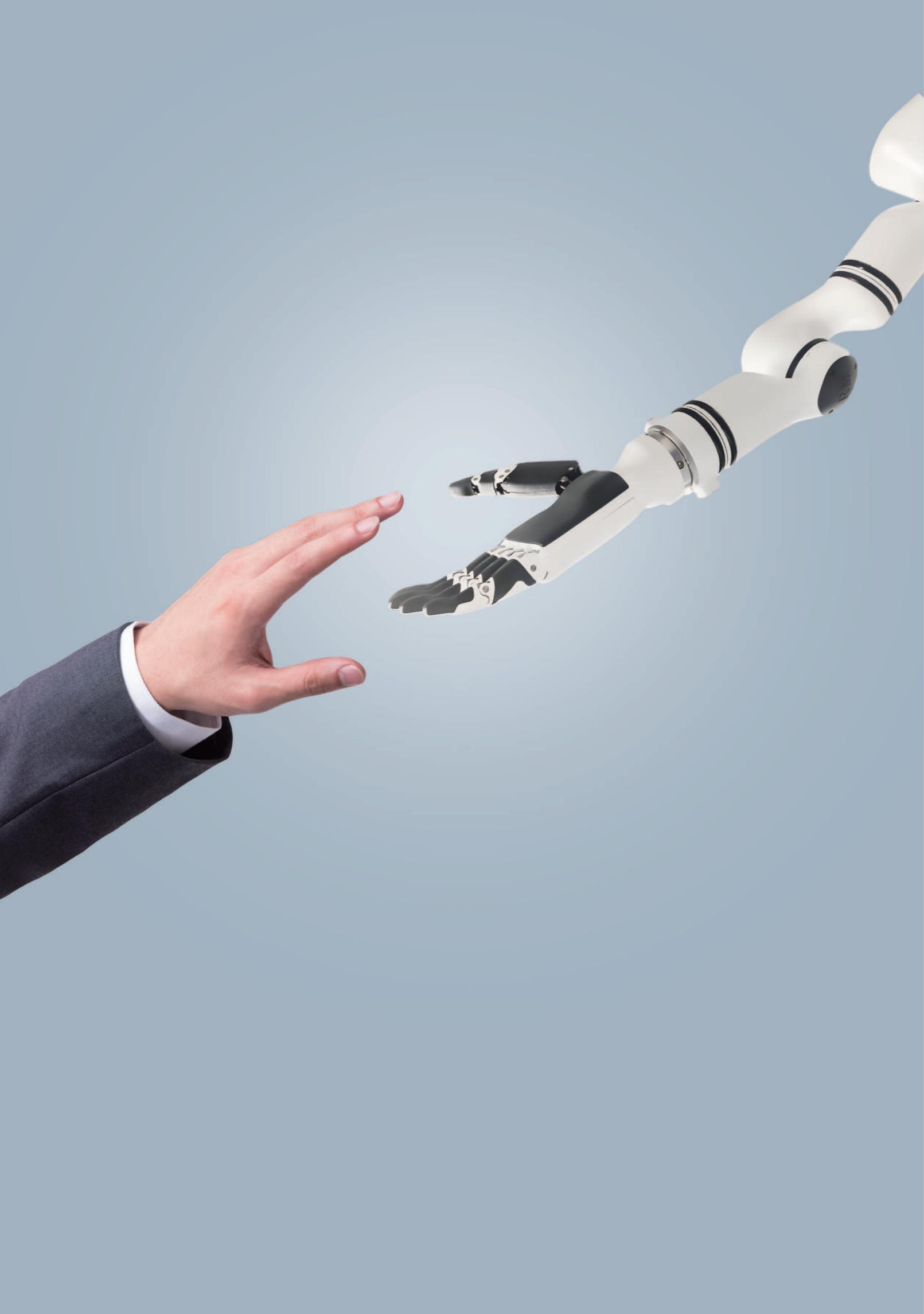
地址：北京市石景山区古城大街首都钢铁公司特殊钢公司十四区24幢A2-3-1房间

邮箱：dongqinpeng08@163.com

官网：www.realman-robotics.com

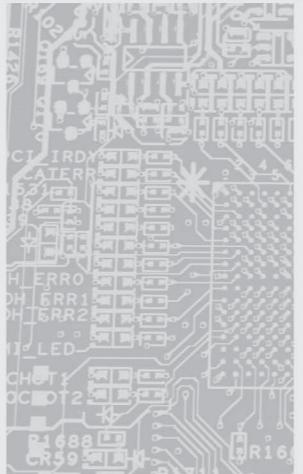


超轻量仿人机械臂
引领者



COMPANY PROFILE

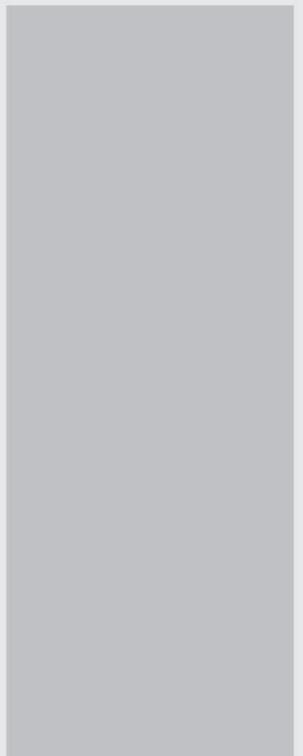
企业介绍



睿尔曼智能科技(北京)有限公司(简称:睿尔曼),成立于2018年,位于北京市中关村科技园石景山园首特产业园。睿尔曼致力于研发和生产全球领先的智能通用模块化机器人,提供极致轻小、超高性价比的机器人本体及智能控制系统。在控制器、驱动器、电机和减速器等核心零部件方面均为自主研发并拥有自主知识产权。公司产品主要面向新零售新餐饮、医疗健康、检验检疫和教育教学等领域,打造世界领先的人工智能机器人平台。

睿尔曼拥有一支精英研发团队,拥有多年的机器人相关产品开发经验,主导并完成了多项机器人研发项目,拥有强大的后备团队支持,具备机器人的核心研发能力。同时,与北京航空航天大学、北京理工大学、中国农业大学等多所高校建立战略合作关系,形成多方位、专业互补的创新研发平台。

睿尔曼以智能通用模块化机器人作为切入点,融合先进的软硬件与人机交互技术,通过自主研发和持续创新为客户提供高性价比、高可靠性、易操作的机器人及解决方案。用科技为用户创造价值,助力“中国智造”。





产品优势 / PRODUCT ADVANTAGES



超高负载自重比

超轻便机身，机械臂(含控制器)自重仅7.2Kg，有效负载达5Kg，拥有1:1.44的负载自重比，有效工作半径最高达610mm



灵活部署

超小体积，机械臂最大直径11.4cm，与人手臂大小降低了安装空间要求，更方便灵活。



超低功耗

直流24V供电，可适用于移动电源，在普通工况下功率≤220W，可应用于多种场景



集成控制器

无传统控制柜，将控制器与机械臂完美融为一体



超高兼容性

末端具备通用接口，灵活扩展，即插即用，一体化机械臂结构仍自带丰富接口，满足多行业应用需求扩展



系统开放

开放的API函数库，支持C/C++编程语言，支持Windows/Linux/ROS机器人操作系统及多种通讯协议



安全灵活

拖拽编程，可完整复现拖动轨迹；内置力矩传感器，碰撞达到力矩上限，机器人及时停止，避免人或设备受到伤害



无线便捷互联

智能终端可通过有线和无线连接控制机械臂，任意切换，方便快捷，摆脱控制线缆束缚



模块化设计

一体化模块化设计，拆装更便捷，维护成本低，效率更高



产品介绍 PRODUCT INTRODUCTION

RM系列轻型协作机械臂可满足用户不同自由度的需求；一体化结构的控制柜与机械臂总重量斤7.2KG,有效负载达到5KG,工作半径达610mm。超小的体积结合多平台交互系统，更能适应各种复合应用场景。内置力矩反馈安全模块，触碰停止，实现人机安全协作，拖拽示教更轻松，人机协作更人性化。

产品参数 / SPECIFICATIONS

RM65-B

自由度	6
有效负载	5 kg
本体重量	7.2 kg
重复定位精度	±0.05 mm
工作半径	610 mm
供电电压	DC24V
功耗	普通工况约220W
防护等级	IP 54 (机械臂本体)
材质	铝合金
控制器	集成
通讯方式	WiFi/网口/蓝牙/RS485
示教控制	手机/平板+API+JSON

RM75-B

自由度	7
有效负载	5 kg
本体重量	7.8 kg
重复定位精度	±0.05 mm
工作半径	610 mm
供电电压	DC24V
功耗	普通工况约220W
防护等级	IP 54 (机械臂本体)
材质	铝合金
控制器	集成
通讯方式	WiFi/网口/蓝牙/RS485
示教控制	手机/平板+API+JSON

RM65-ZF

自由度	6
有效负载	5 kg
本体重量	7.3 kg
重复定位精度	±0.05 mm
工作半径	610 mm
一维力量程	200N
一维力精度	<0.1%FS
供电电压	DC24V
功耗	普通工况约220W
防护等级	IP 54 (机械臂本体)
材质	铝合金
控制器	集成
通讯方式	WiFi/网口/蓝牙/RS485
示教控制	手机/平板+API+JSON

RM75-ZF

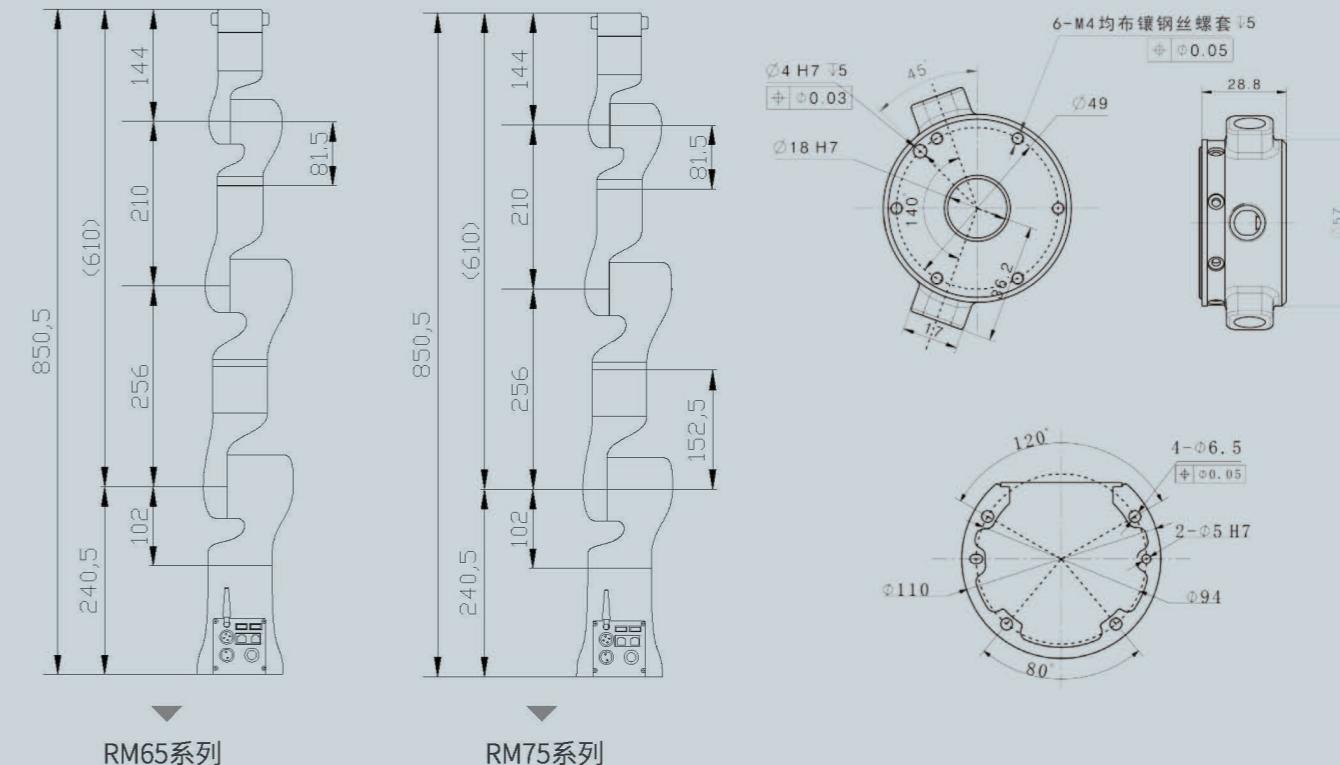
自由度	7
有效负载	5 kg
本体重量	7.9 kg
重复定位精度	±0.05 mm
工作半径	610 mm
一维力量程	200N
一维力精度	<0.1%FS
供电电压	DC24V
功耗	普通工况约220W
防护等级	IP 54 (机械臂本体)
材质	铝合金
控制器	集成
通讯方式	WiFi/网口/蓝牙/RS485
示教控制	手机/平板+API+JSON

RM65-6F

自由度	6
有效负载	5 kg
本体重量	7.3 kg
重复定位精度	±0.05 mm
工作半径	610 mm
六维力量程	200N/7Nm
六维力精度	<0.1%FS
供电电压	DC24V
功耗	普通工况约220W
防护等级	IP 54 (机械臂本体)
材质	铝合金
控制器	集成
通讯方式	WiFi/网口/蓝牙/RS485
示教控制	手机/平板+API+JSON

RM75-6F

自由度	7
有效负载	5 kg
本体重量	7.9 kg
重复定位精度	±0.05 mm
工作半径	610 mm
六维力量程	200N/7Nm
六维力精度	<0.1%FS
供电电压	DC24V
功耗	普通工况约220W
防护等级	IP 54 (机械臂本体)
材质	铝合金
控制器	集成
通讯方式	WiFi/网口/蓝牙/RS485
示教控制	手机/平板+API+JSON



型号	RM65-B		RM75-B		RM65-ZF		RM75-ZF		RM65-6F		RM75-6F	
关节	运动范围	最大速度	运动范围	最大速度	运动范围	最大速度	运动范围	最大速度	运动范围	最大速度	运动范围	最大速度
J1	±180°	180°/s	±180°	180°/s	±180°	180°/s	±180°	180°/s	±180°	180°/s	±180°	180°/s
J2	±130°	180°/s	±130°	180°/s	±130°	180°/s	±130°	180°/s	±130°	180°/s	±130°	180°/s
J3	±135°	225°/s	±180°	225°/s	±135°	225°/s	±180°	225°/s	±135°	225°/s	±180°	225°/s
J4	±180°	225°/s	±135°	225°/s	±180°	225°/s	±135°	225°/s	±180°	225°/s	±135°	225°/s
J5	±128°	225°/s	±180°	225°/s	±128°	225°/s	±180°	225°/s	±128°	225°/s	±180°	225°/s
J6	±360°	225°/s	±128°	225°/s	±360°	225°/s	±128°	225°/s	±360°	225°/s	±128°	225°/s
J7			±360°	225°/s			±360°	225°/s			±360°	225°/s

行业应用

IDUSTRY APPLICATION

医疗康复护理

Medical rehabilitation nursing

随着信息化、智能化不断融合,智慧医疗领域机器人已经是非常宽泛的概念,可以说用于医疗各阶段的机器人或者机器人化设备都可以叫做医用机器人,医用机器人的分类目前也较为笼统,可以大致分为手术机器人、康复机器人、医用服务机器人和智能设备。

除了手术领域,另外一个主要的领域就是康复和助力机器人。RM系列机器人通过多维力传感器精准的力量控制及反馈,结合大数据运算、开放性的软件、柔性化设计等特点,能更轻松的实现康复,按摩,复健等功能。



新零售新餐饮

New retail and restaurants

在新零售,新消费的影响下,各行各业的无人化服务、自动化消费概念层出不穷。综合来看都是由智能化设备和软件结合下“人机交互”的过程。随着客户需求的不断变化,融合人力成本的提升,智能机器人运用在新零售行业的商品可能愈来愈多。

RM系列机器人,自产品开发成熟以来,曾参与多项应用场景的开发。因其体积小、高负载、投入成本低、远程无线控制等优势,能更好地实现、融入新零售新餐饮智能应用场景。例如:智能咖啡拉花,智慧餐厅,智能贩卖机,无人超市等。



其他领域

In other areas

复合型机器人是一种集成AGV移动机器人和机械臂两项功能并搭载自动化夹具、视觉系统、升降柱、智能螺丝刀等执行单元为一身的机器人。在3C电子、半导体、医疗、日化品、机加工等行业的特定应用场景中,复合机器人更为精细化,能够适用更复杂、高精度的环境,而备受市场关注。

通常复合机器人应用场景比较复杂,在特定场景下既需要完成移动搬运取料的任务,机器人又需要加入产线承担具体工种的加工操作,因此,复合机器人对于应用的联合开发有较高的要求。RM系列机器人凭借其超高的自重比、极致的体积、全金属臂身设计、开放性的开发平台、24V直流供电等特点,便捷地搭载于各种规格的AGV平台,能更轻松地实现各需求环境的部署。



复合机器人

Composite robot

