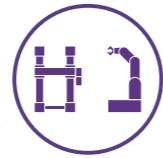




500款互相兼容的
线上产品



150家技术领先的
机器人厂家



400个解决方案
自动化成本1.9万起



3000个
活跃项目



联系我们

与我们的自动化专家**30分钟内**
找到最经济实惠的有效解决方案。

已完成超过**3000**个项目



专家客服企业微信



专家客服企业微信

低成本机器人市场

70+合作伙伴 / 独立的解决方案 / 免费测试

什么是RBTX?

我们的目标

我们希望通过简单且廉价的生产流程自动化来帮助中小型企业更高效地创造价值。

低成本

用于工业/商业用途的廉价且耐用的机器人组件

线上沟通方案

通过RBTX官网 (rbtx.igus.cn), 随时免费预约和方案工程师沟通项目软硬件细节

先测试后购买

项目方案锁定后, 会先在igus® 的测试场地进行测试



RBTX-CGXi-0001

产品特点 PRODUCT FEATURES

速度快、精度高、结构紧凑，人机协作

额定负载3kg，工作半径620mm，工具端速度2m/s

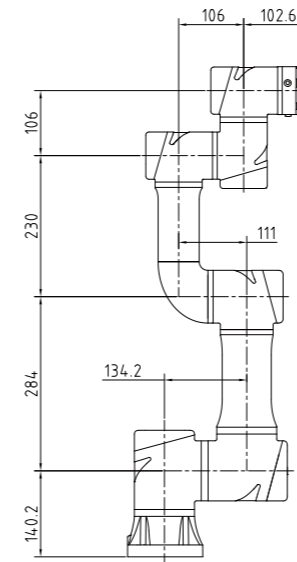
CR认证，CE认证，SEMI S2认证，NRTL认证



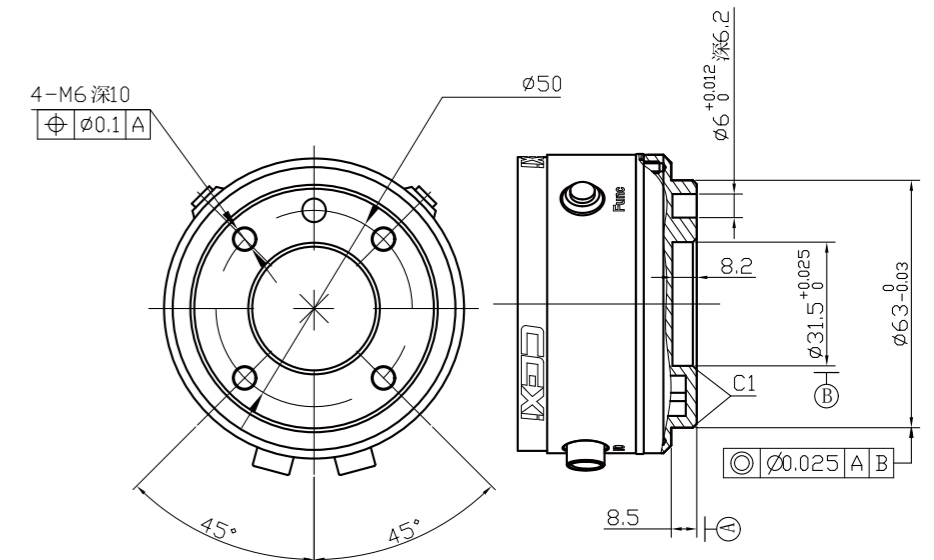
规格参数 Specifications

产品名称 Product Name	R3机械臂	
型号 Model	R3	
自由度 DOF	6	
额定负载 Rated Payload	3kg	
最大工作半径 Max Working Radius	620mm	
重复定位精度 Repeatability	± 0.02mm	
控制总线/频率 ControlBus/Freq	EtherCAT/1KHz	
工具端最大速度 Tool Max Speed	2m/s	
最大速度 Max speed	第一关节 axis-J1	220°/s
	第二关节 axis-J2	220°/s
	第三关节 axis-J3	240°/s
	第四关节 axis-J4	360°/s
	第五关节 axis-J5	360°/s
	第六关节 axis-J6	360°/s
最大运动范围 Max Operation Area	第一关节 axis-J1	±360°
	第二关节 axis-J2	±360°
	第三关节 axis-J3	±165°
	第四关节 axis-J4	±360°
	第五关节 axis-J5	±360°
	第六关节 axis-J6	±360°
噪声 Noise level	≤60dB	
额定功率 Rated power	150W	
工作环境温度 Ambient Temperature	-5°C-55°C	
工作环境湿度 Ambient Humidity	5%~90%RH, 无凝露(non-condensing)	
安装方式 Mounting	任意角度(Arbitrary angle)	
防护等级 Protected Structure	IP65	
重量 Weight	15kg (不包含线缆)	
工具端口 Tool Port	I/O口 I/O Port	1路24V/1A电源; 2路DI; 2路DO; 2路AI
	COM口 COM Port	1路24V/1A电源; 1路RS485; 1路EtherCAT

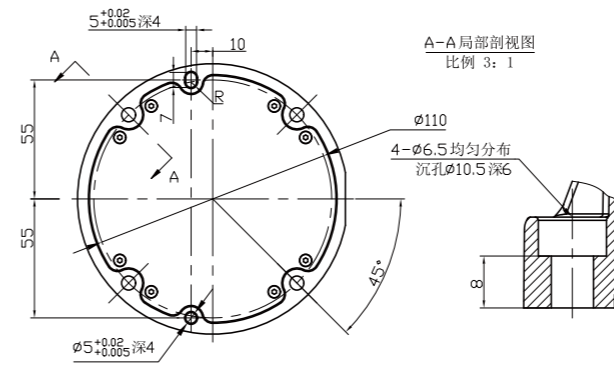
外形尺寸图



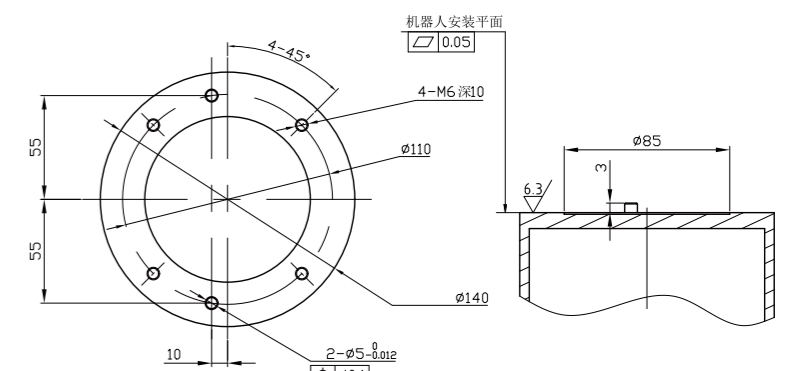
工具末端法兰尺寸图



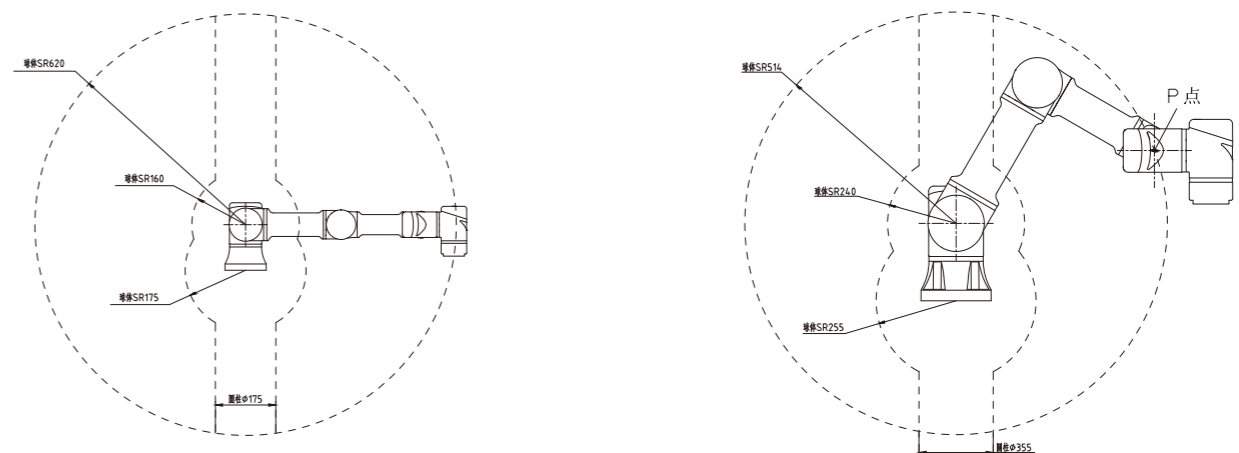
基座尺寸图



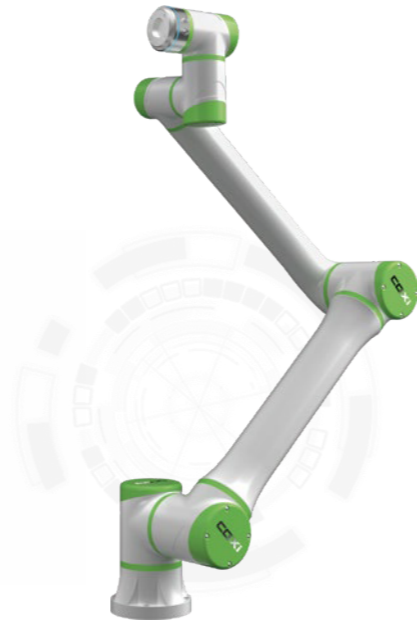
推荐的安装面图



运动范围



RBTX-CGXi-0002



产品特点 PRODUCT FEATURES

速度快、精度高、结构紧凑，人机协作

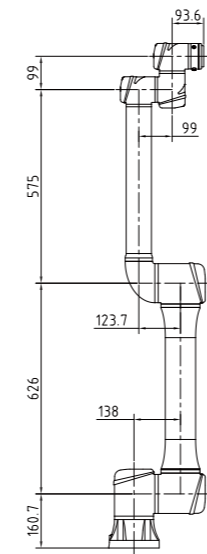
额定负载4kg，工作半径1300mm，工具端速度高达3m/s

CR认证，CE认证，SEMI S2认证，NRTL认证

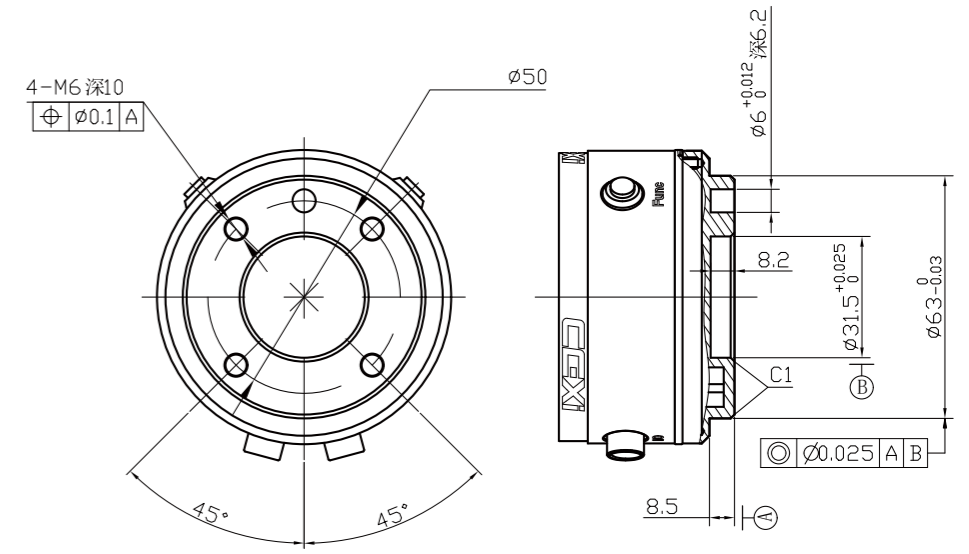
规格参数 Specifications

产品名称 Product Name	R4机械臂	
型号 Model	R4	
自由度 DOF	6	
额定负载 Rated Payload	4kg	
最大工作半径 Max Working Radius	1300mm	
重复定位精度 Repeatability	± 0.05mm	
控制总线/频率 ControlBus/Freq	EtherCAT/1KHz	
工具端最大速度 Tool Max Speed	3m/s	
最大速度 Max speed	第一关节 axis-J1	210°/s
	第二关节 axis-J2	210°/s
	第三关节 axis-J3	210°/s
	第四关节 axis-J4	360°/s
	第五关节 axis-J5	360°/s
	第六关节 axis-J6	360°/s
最大运动范围 Max Operation Area	第一关节 axis-J1	±360°
	第二关节 axis-J2	±360°
	第三关节 axis-J3	±165°
	第四关节 axis-J4	±360°
	第五关节 axis-J5	±360°
	第六关节 axis-J6	±360°
噪声 Noise level	≤60dB	
额定功率 Rated power	260W	
工作环境温度 Ambient Temperature	-5°C-55°C	
工作环境湿度 Ambient Humidity	5%~90%RH, 无凝露(non-condensing)	
安装方式 Mounting	任意角度(Arbitrary angle)	
防护等级 Protected Structure	IP54	
重量 Weight	22kg (不包含线缆)	
工具端口 Tool Port	I/O口 I/O Port	1路24V/1A电源; 2路DI; 2路DO; 2路AI
	COM口 COM Port	1路24V/1A电源; 1路RS485; 1路EtherCAT

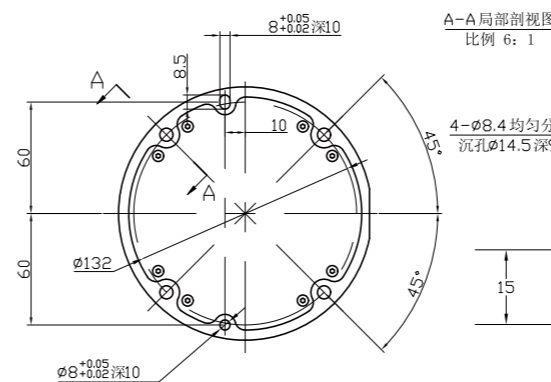
外形尺寸图



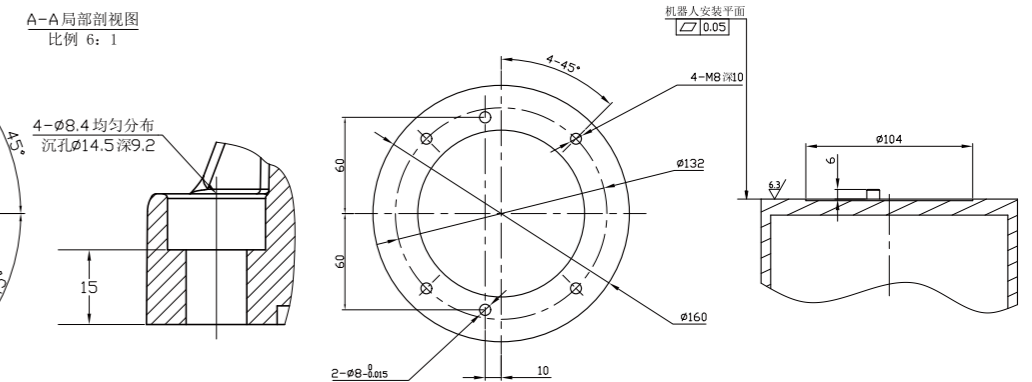
工具末端法兰尺寸图



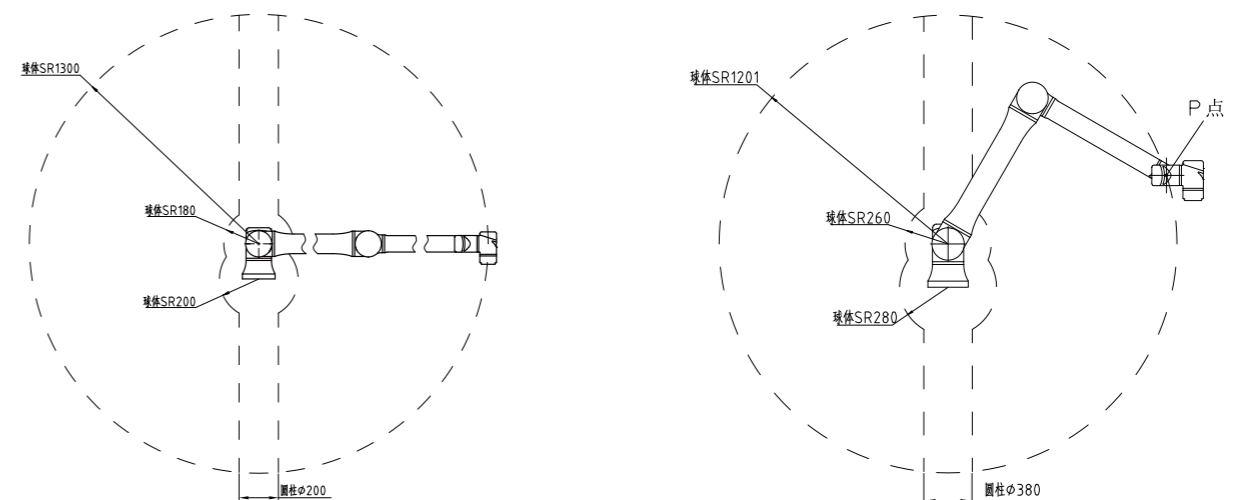
基座尺寸图



推荐的安装面图



运动范围



RBTX-CGXi-0003



产品特点 PRODUCT FEATURES

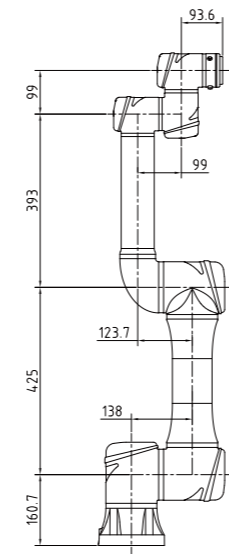
速度快、精度高、结构紧凑，人机协作

额定负载6kg，工作半径917mm，工具端速度高达3m/s
CR认证，CE认证，SEMI S2认证，NRTL认证

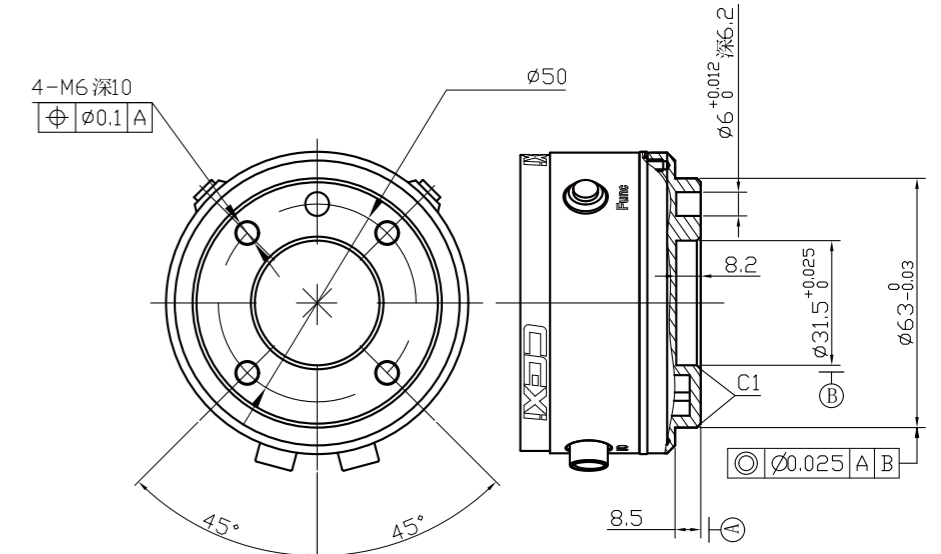
规格参数 Specifications

产品名称 Product Name	R6机械臂	
型号 Model	R6	
自由度 DOF	6	
额定负载 Rated Payload	6kg	
最大工作半径 Max Working Radius	917mm	
重复定位精度 Repeatability	± 0.02mm	
控制总线/频率 ControlBus/Freq	EtherCAT/1KHz	
工具端最大速度 Tool Max Speed	3m/s	
最大速度 Max speed	第一关节 axis-J1	210°/s
	第二关节 axis-J2	210°/s
	第三关节 axis-J3	210°/s
	第四关节 axis-J4	360°/s
	第五关节 axis-J5	360°/s
	第六关节 axis-J6	360°/s
最大运动范围 Max Operation Area	第一关节 axis-J1	±360°
	第二关节 axis-J2	±360°
	第三关节 axis-J3	±165°
	第四关节 axis-J4	±360°
	第五关节 axis-J5	±360°
	第六关节 axis-J6	±360°
噪声 Noise level	≤60dB	
额定功率 Rated power	260W	
工作环境温度 Ambient Temperature	-5°C-55°C	
工作环境湿度 Ambient Humidity	5%~90%RH, 无凝露(non-condensing)	
安装方式 Mounting	任意角度(Arbitrary angle)	
防护等级 Protected Structure	IP54	
重量 Weight	21kg (不包含线缆)	
工具端口 Tool Port	I/O口 I/O Port	1路24V/1A电源; 2路DI; 2路DO; 2路AI
	COM口 COM Port	1路24V/1A电源; 1路RS485; 1路EtherCAT

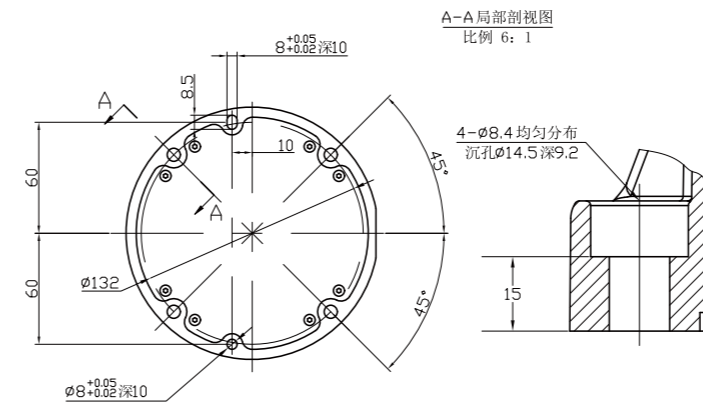
外形尺寸图



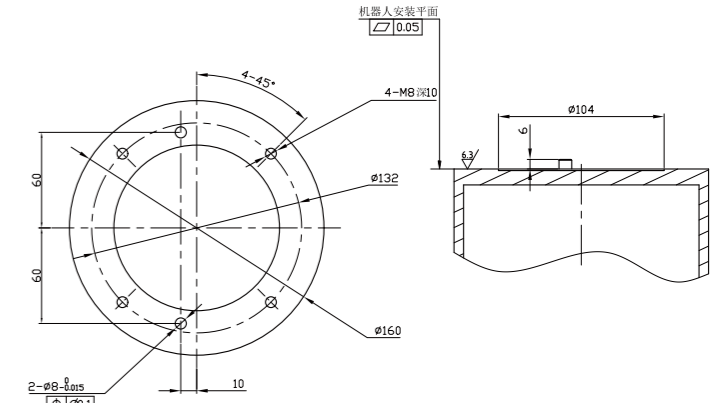
工具末端法兰尺寸图



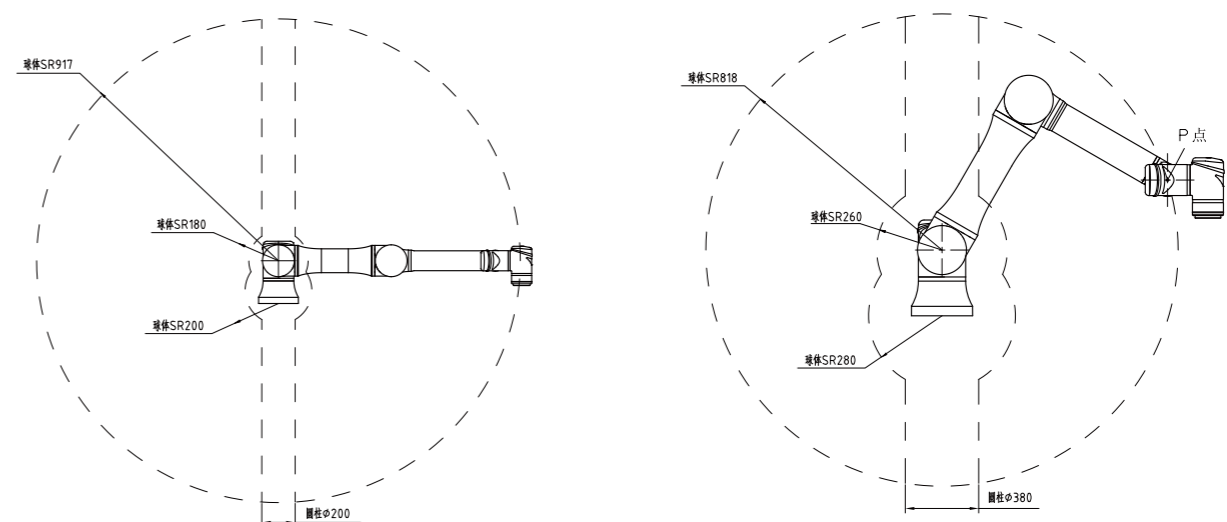
基座尺寸图



推荐的安装面图



运动范围



RBTX-CGXi-0007



产品特点 PRODUCT FEATURES

速度快、精度高、结构紧凑，人机协作

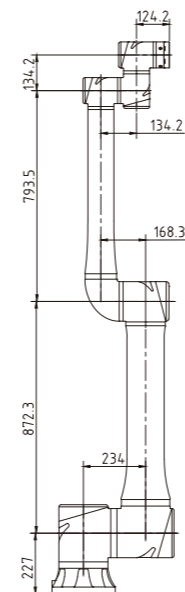
额定负载20kg，工作半径1800mm，工具端速度4m/s

CR认证，CE认证，SEMI S2认证

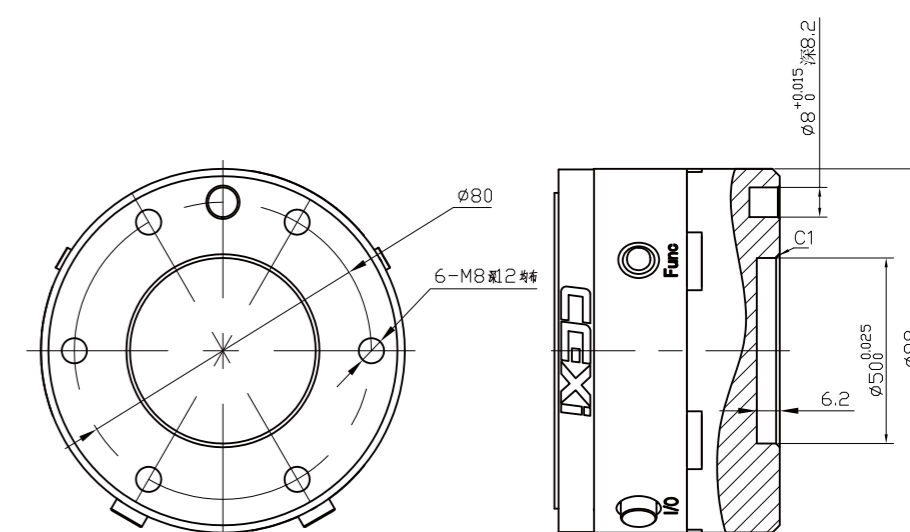
规格参数 Specifications

产品名称 Product Name	R20机械臂	
型号 Model	R20	
自由度 DOF	6	
额定负载 Rated Payload	20kg	
最大工作半径 Max Working Radius	1800mm	
重复定位精度 Repeatability	± 0.05mm	
控制总线/频率 ControlBus/Freq	EtherCAT/1KHz	
工具端最大速度 Tool Max Speed	4m/s	
最大速度 Max speed	第一关节 axis-J1	180°/s
	第二关节 axis-J2	180°/s
	第三关节 axis-J3	210°/s
	第四关节 axis-J4	270°/s
	第五关节 axis-J5	270°/s
	第六关节 axis-J6	270°/s
最大运动范围 Max Operation Area	第一关节 axis-J1	±360°
	第二关节 axis-J2	±360°
	第三关节 axis-J3	±165°
	第四关节 axis-J4	±360°
	第五关节 axis-J5	±360°
	第六关节 axis-J6	±360°
噪声 Noise level	≤60dB	
额定功率 Rated power	1500W	
工作环境温度 Ambient Temperature	-5°C-55°C	
工作环境湿度 Ambient Humidity	5%~90%RH, 无凝露(non-condensing)	
安装方式 Mounting	任意角度(Arbitrary angle)	
防护等级 Protected Structure	IP65	
重量 Weight	68kg (不包含线缆)	
工具端口 Tool Port	I/O口 I/O Port	1路24V/1A电源; 2路DI; 2路DO; 2路AI
	COM口 COM Port	1路24V/1A电源; 1路RS485; 1路EtherCAT

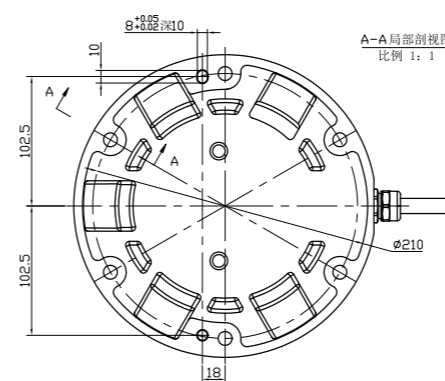
外形尺寸图



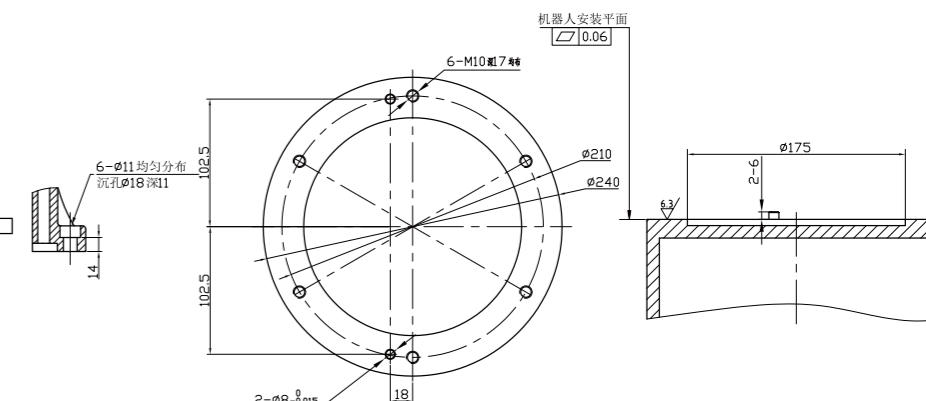
工具末端法兰尺寸图



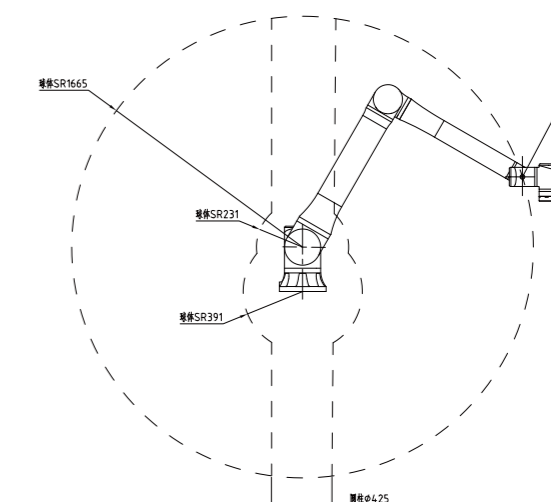
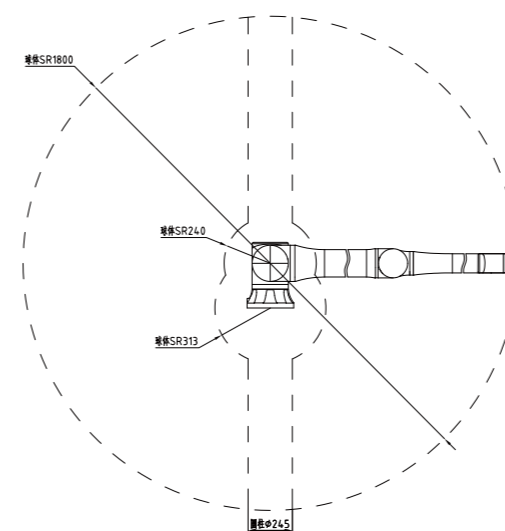
底座尺寸图



推荐的安装面图



运动范围



RBTX-CGXi-0034

产品特点 PRODUCT FEATURES

速度快、精度高、防护等级高、安全可靠

额定负载9kg，工作半径1500mm，工具端速度高达3m/s

IP68防护等级，更适合恶劣环境作业

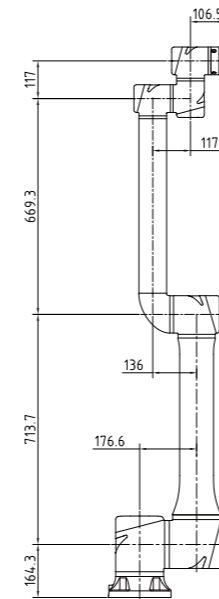
CR认证、CE认证、SEMI S2认证，NRTL认证、国内防爆认证、欧洲ATEX防爆认证



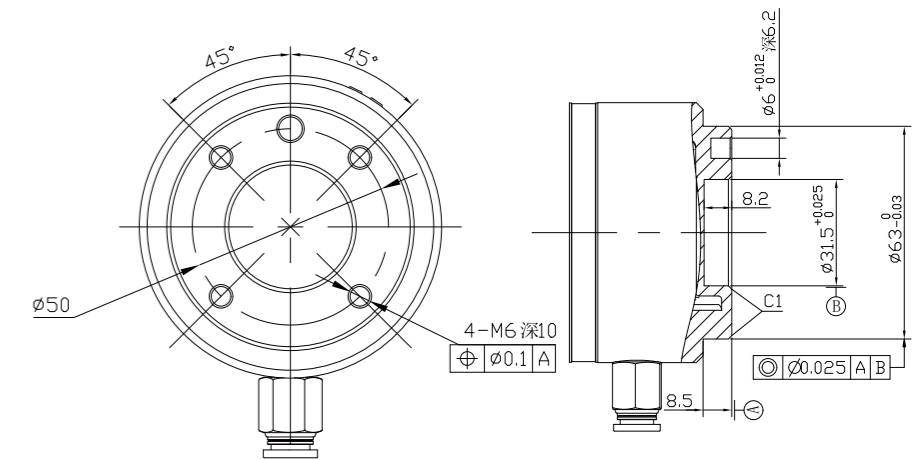
规格参数 Specifications

产品名称 Product Name	XR9机械臂	
型号 Model	XR9	
防爆标志 Explosion proof sign	国内防爆标志: Ex db eb ib pxb IIC T5 Gb/Ex ib pxb tb IIC T95°C Db 欧洲防爆标志: Ex II 2G Ex db pxb IIC T4 Gb	
自由度 DOF	6	
额定负载 Rated Payload	9kg	
最大工作半径 Max Working Radius	1500mm	
重复定位精度 Repeatability	± 0.05mm	
控制总线/频率 ControlBus/Freq	EtherCAT/1KHz	
工具端最大速度 Tool Max Speed	3m/s	
最大速度 Max speed	第一关节 axis-J1	150°/s
	第二关节 axis-J2	150°/s
	第三关节 axis-J3	210°/s
	第四关节 axis-J4	240°/s
	第五关节 axis-J5	240°/s
	第六关节 axis-J6	240°/s
最大运动范围 Max Operation Area	第一关节 axis-J1	±360°
	第二关节 axis-J2	±360°
	第三关节 axis-J3	±165°
	第四关节 axis-J4	±360°
	第五关节 axis-J5	±360°
	第六关节 axis-J6	±360°
噪声 Noise level	≤60dB	
额定功率 Rated power	550W	
工作环境温度 Ambient Temperature	-5°C-55°C	
工作环境湿度 Ambient Humidity	5%~90%RH, 无凝露(non-condensing)	
安装方式 Mounting	任意角度(Arbitrary angle)	
防护等级 Protected Structure	IP68	
重量 Weight	37kg (不包含线缆)	

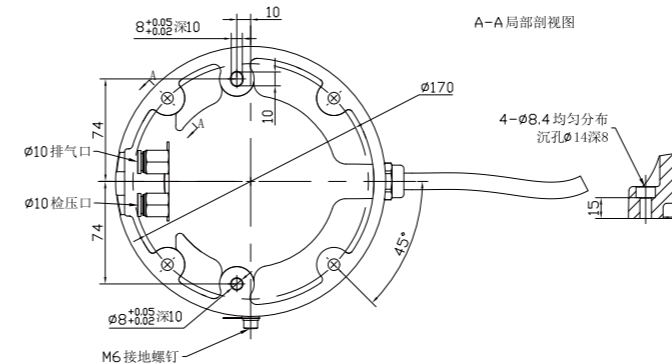
外形尺寸图



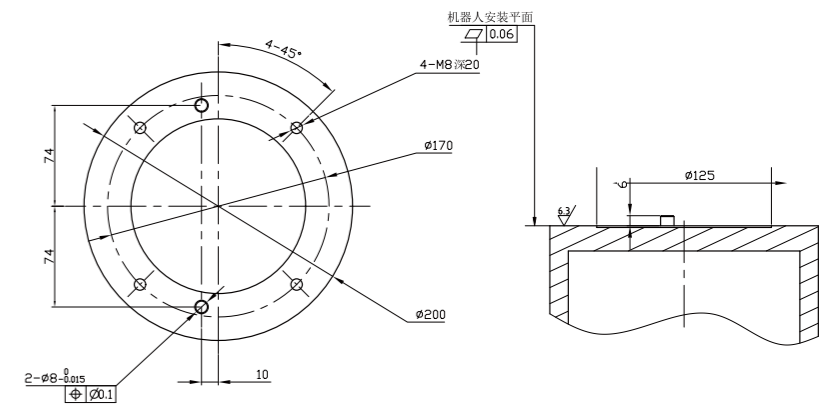
工具末端法兰尺寸图



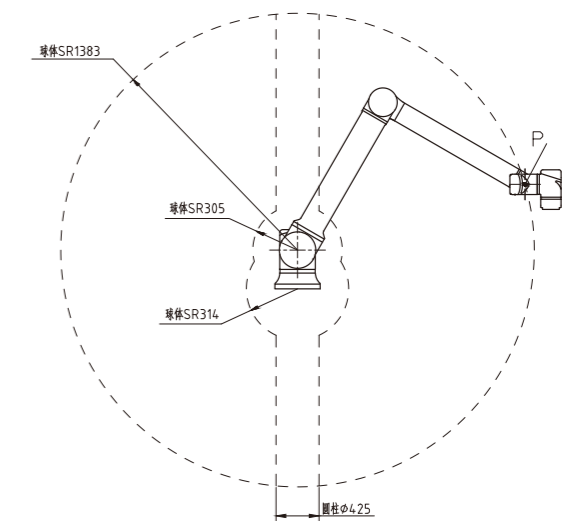
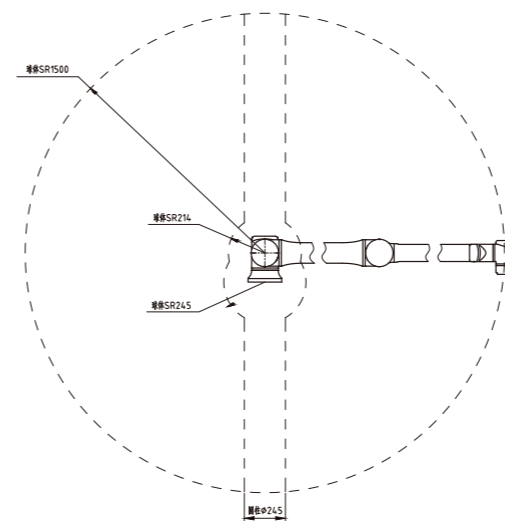
基座尺寸图



推荐的安装面图



运动范围



PRODUCT DISPLAY

产品展示



RBTX-
FAIR-0001



RBTX-
FAIR-0002



RBTX-
FAIR-0003



RBTX-
FAIR-0004



RBTX-
FAIR-0005



RBTX-
FAIR-0006



ROBOT ARM TECHNICAL SPECIFICATION

机械臂规格参数

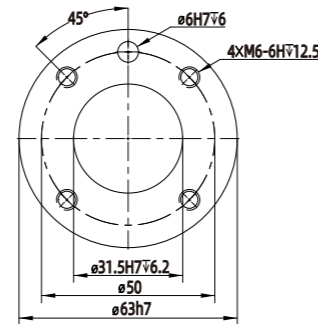
	RBTX-FAIR-0001		RBTX-FAIR-0002		RBTX-FAIR-0003		RBTX-FAIR-0004		RBTX-FAIR-0005		RBTX-FAIR-0006	
有效负载(Payload)	3kg		5kg		10kg		16kg		20kg		30kg	
工作半径(Reach)	622mm		922mm		1400mm		1034mm		1854mm		1403mm	
自由度(Degrees of freedom)	6个旋转关节 6 rotating joints		6个旋转关节 6 rotating joints		6个旋转关节 6 rotating joints		6个旋转关节 6 rotating joints		6个旋转关节 6 rotating joints		6个旋转关节 6 rotating joints	
人机交互(HMI)	10.1 英寸示教器或移动终端 Web App		10.1 inch teach pendant or mobile terminal Web App		10.1 英寸示教器或移动终端 Web App		10.1 inch teach pendant or mobile terminal Web App		10.1 英寸示教器或移动终端 Web App		10.1 inch teach pendant or mobile terminal Web App	
符合ISO 9283的位姿可重复性 (Pose repeatability per ISO 9283)	±0.02mm		±0.03mm		±0.05mm		±0.03mm		±0.1mm		±0.1mm	
轴移动(Axis movement)	工作范围(Working range)	最大速度(Maximum speed)	工作范围(Working range)	最大速度(Maximum speed)	工作范围(Working range)	最大速度(Maximum speed)	工作范围(Working range)	最大速度(Maximum speed)	工作范围(Working range)	最大速度(Maximum speed)	工作范围(Working range)	最大速度(Maximum speed)
基座(Base)	±175°	±180°/s	±175°	±180°/s	±175°	±120°/s	±175°	±120°/s	±175°	±120°/s	±175°	±120°/s
肩部(Shoulder)	+ 85°/ - 265°	±180°/s	+ 85°/ - 265°	±180°/s	+ 85°/ - 265°	±120°/s	+ 85°/ - 265°	±120°/s	+ 85°/ - 265°	±120°/s	+ 85°/ - 265°	±120°/s
肘部(Elbow)	±150°	±180°/s	±160°	±180°/s	±160°	±180°/s	±160°	±180°/s	±160°	±120°/s	±160°	±120°/s
腕部 1(Wrist 1)	+ 85°/ - 265°	±180°/s	+ 85°/ - 265°	±180°/s	+ 85°/ - 265°	±180°/s	+ 85°/ - 265°	±180°/s	+ 85°/ - 265°	±180°/s	+ 85°/ - 265°	±180°/s
腕部 2(Wrist 2)	±175°	±180°/s	±175°	±180°/s	±175°	±180°/s	±175°	±180°/s	±175°	±180°/s	±175°	±180°/s
腕部 3(Wrist 3)	±175°	±180°/s	±175°	±180°/s	±175°	±180°/s	±175°	±180°/s	±175°	±180°/s	±175°	±180°/s
典型 TCP 速度(Typical TCP speed)	1m/s		1m/s		1.5m/s		1m/s		2m/s		2m/s	
防护等级(IP classification)	IP54 (可选 IP65)	(IP65 Optional)	IP54 (可选 IP65)	(IP65 Optional)	IP54 (可选 IP65)	(IP65 Optional)	IP54 (可选 IP65)	(IP65 Optional)	IP54 (可选 IP65)	(IP65 Optional)	IP54 (可选 IP65)	(IP65 Optional)
噪音(Noise)	<65dB		<65dB		<65dB		<65dB		<70dB		<70dB	
安装方向(Robot mounting)	任何方向 Any orientation		任何方向 Any orientation		任何方向 Any orientation		任何方向 Any orientation		任何方向 Any orientation		任何方向 Any orientation	
I/O端口(I/O Ports)	数字输入(DI) 2	数字输出(DO) 2	数字输入(DI) 2	数字输出(DO) 2	数字输入(DI) 2	数字输出(DO) 2	数字输入(DI) 2	数字输出(DO) 2	数字输入(DI) 2	数字输出(DO) 2	数字输入(DI) 2	数字输出(DO) 2
	模拟输入(AI) 1	模拟输出(AO) 1	模拟输入(AI) 1	模拟输出(AO) 1	模拟输入(AI) 1	模拟输出(AO) 1	模拟输入(AI) 1	模拟输出(AO) 1	模拟输入(AI) 1	模拟输出(AO) 1	模拟输入(AI) 1	模拟输出(AO) 1
工具I/O电源(Tool I/O power supply)	24V/1.5A		24V/1.5A		24V/1.5A		24V/1.5A		24V/1.5A		24V/1.5A	
底座直径(Footprint)	128mm		149mm		190mm		190mm		240mm		240mm	
整机重量(Weight)	≈15kg		≈22kg		≈40kg		≈40kg		≈85kg		≈85kg	
工作温度(Operating temperature)	0-45		0-45°C		0-45		0-45°C		0-45°C		0-45°C	
工作湿度(Operating humidity)	90%RH(non-condensing)		90%RH(non-condensing)		90%RH(non-condensing)		90%RH(non-condensing)		90%RH(non-condensing)		90%RH(non-condensing)	
设备材料(Materials)	铝、钢 Aluminium Steel		铝、钢 Aluminium, Steel		铝、钢 Aluminium, Steel		铝、钢 Aluminium Steel		铝、钢 Aluminium, Steel		铝、钢 Aluminium, Steel	

FAIRINO

DRAWINGS

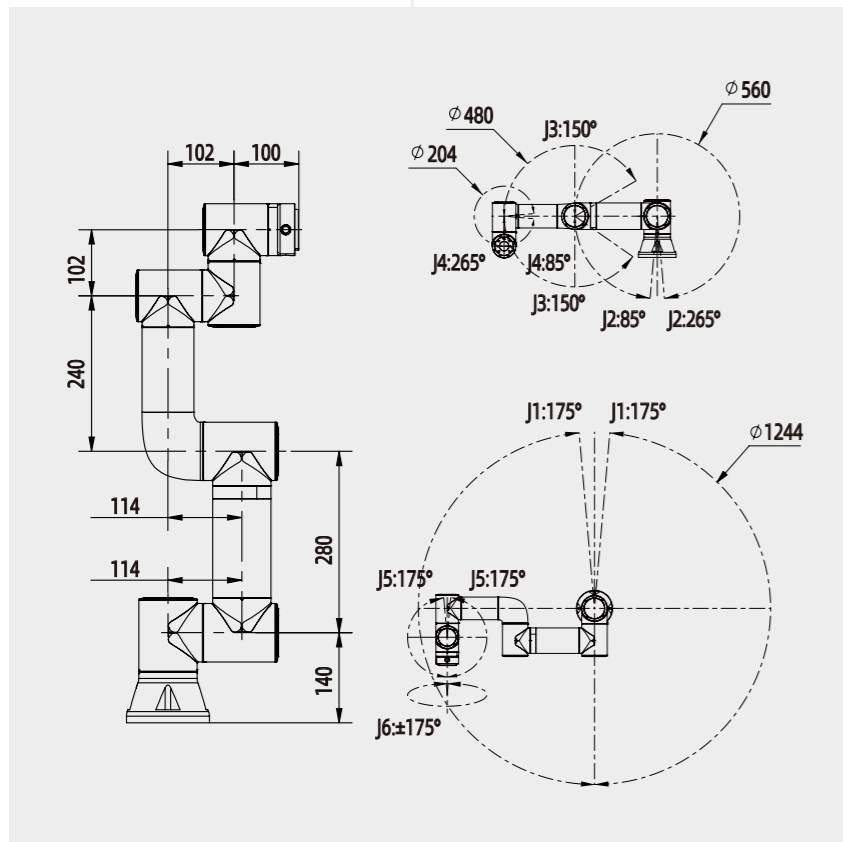
技术图纸

单位(Unit) : mm

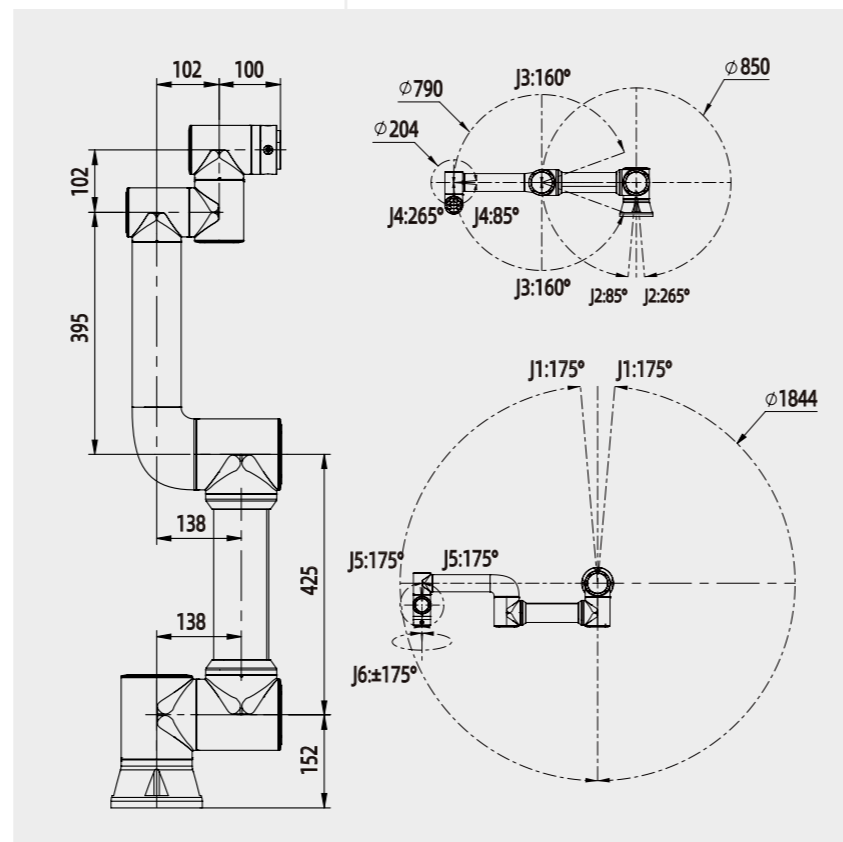


机器人末端
均采用国际标准

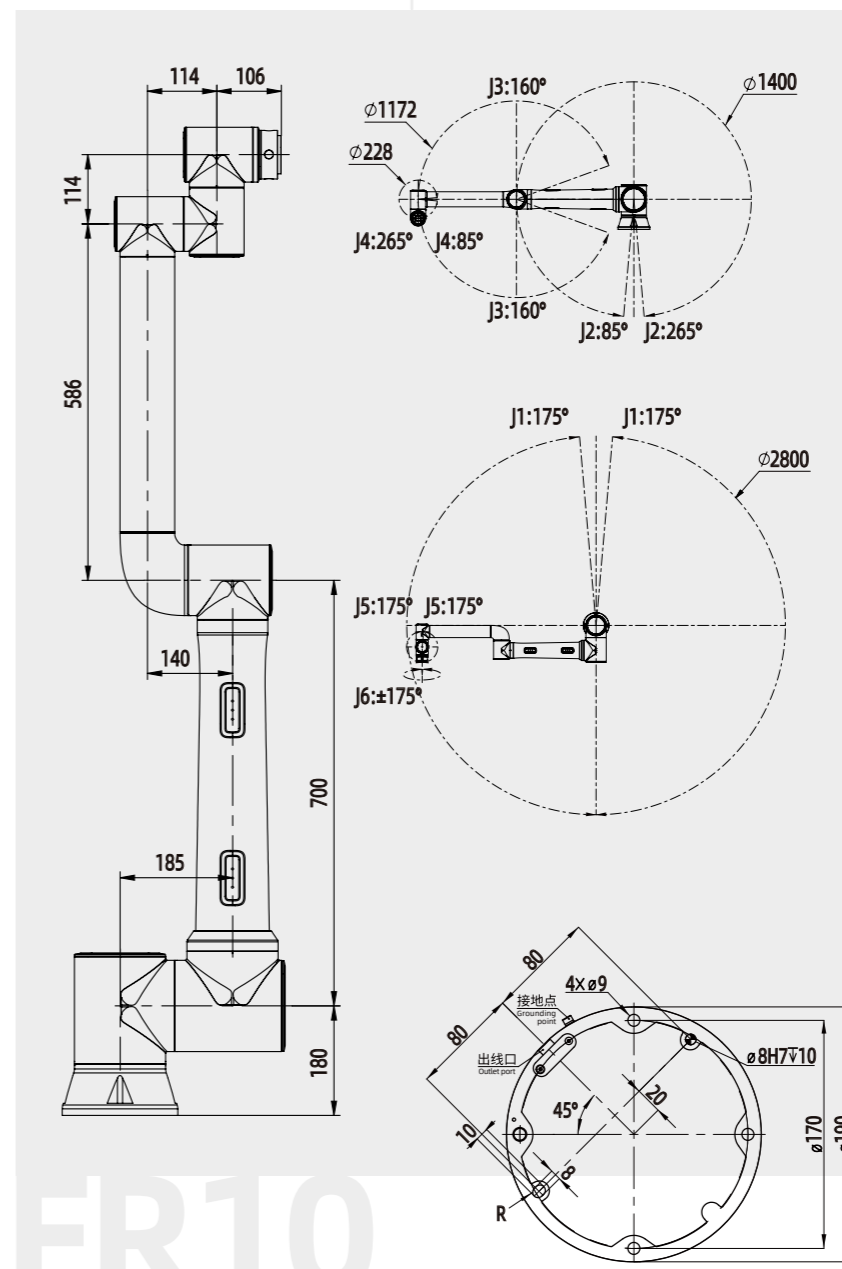
ROBOT END-EFFECTOR COMPATIBLE WITH
INDUSTRIAL ROBOT END-EFFECTOR CONNECTION METHODS



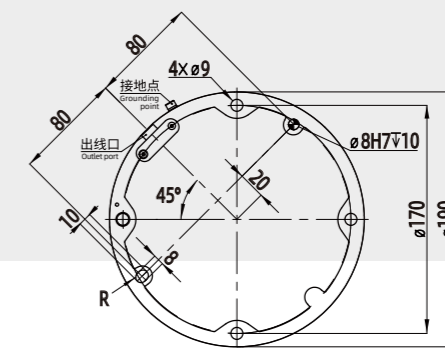
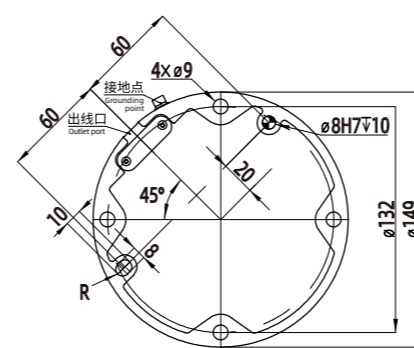
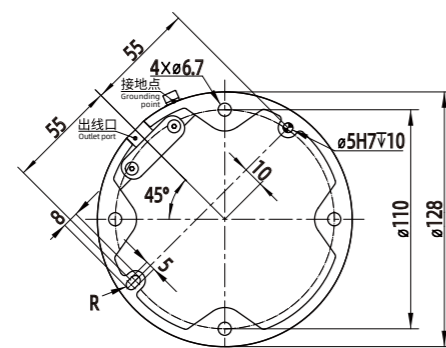
RBTX-FAIR-0001 基座图
Pedestal diagram



RBTX-FAIR-0002 基座图
Pedestal diagram



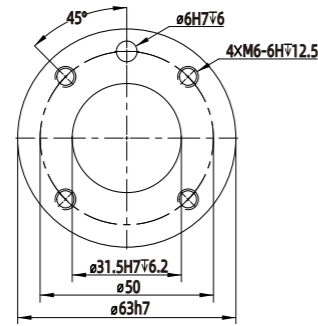
RBTX-FAIR-0003 基座图
Pedestal diagram



DRAWINGS

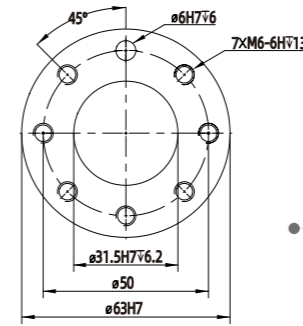
技术图纸

单位(Unit) : mm



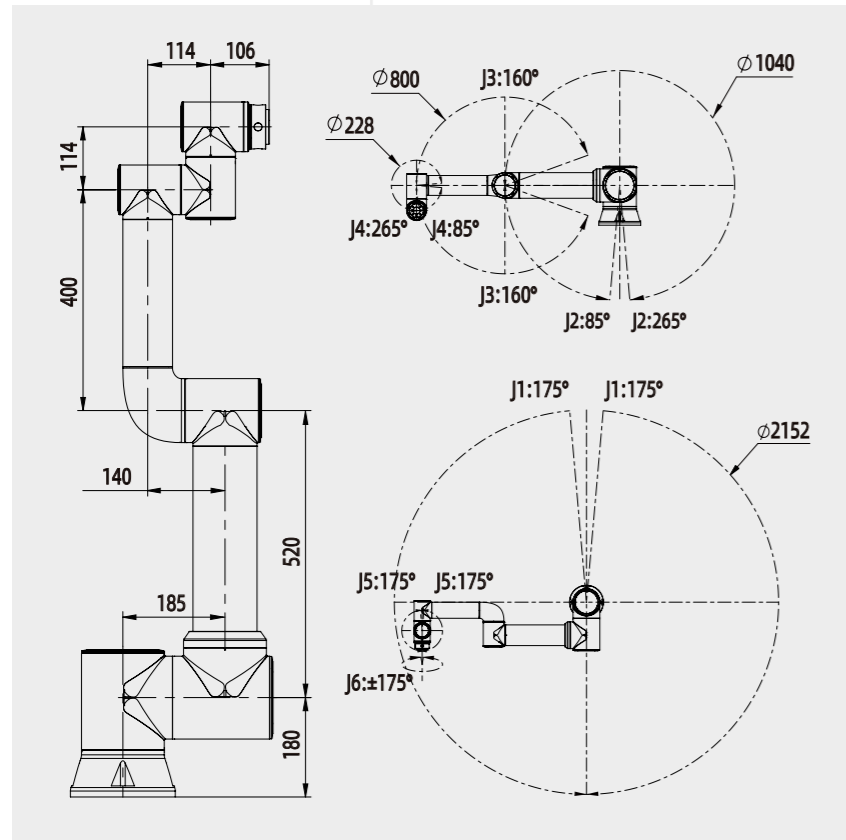
▶ 机器人末端
均采用国际标准

ROBOT END-EFFECTOR COMPATIBLE WITH
INDUSTRIAL ROBOT END-EFFECTOR CONNECTION METHODS

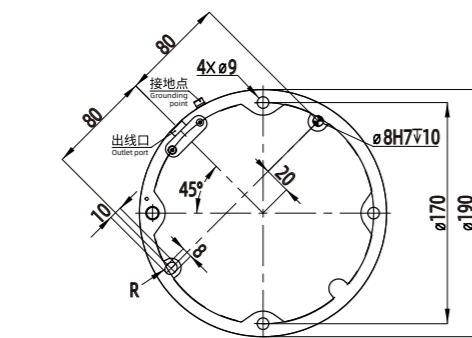


▶ 机器人末端兼容
工业机器人末端连接方式

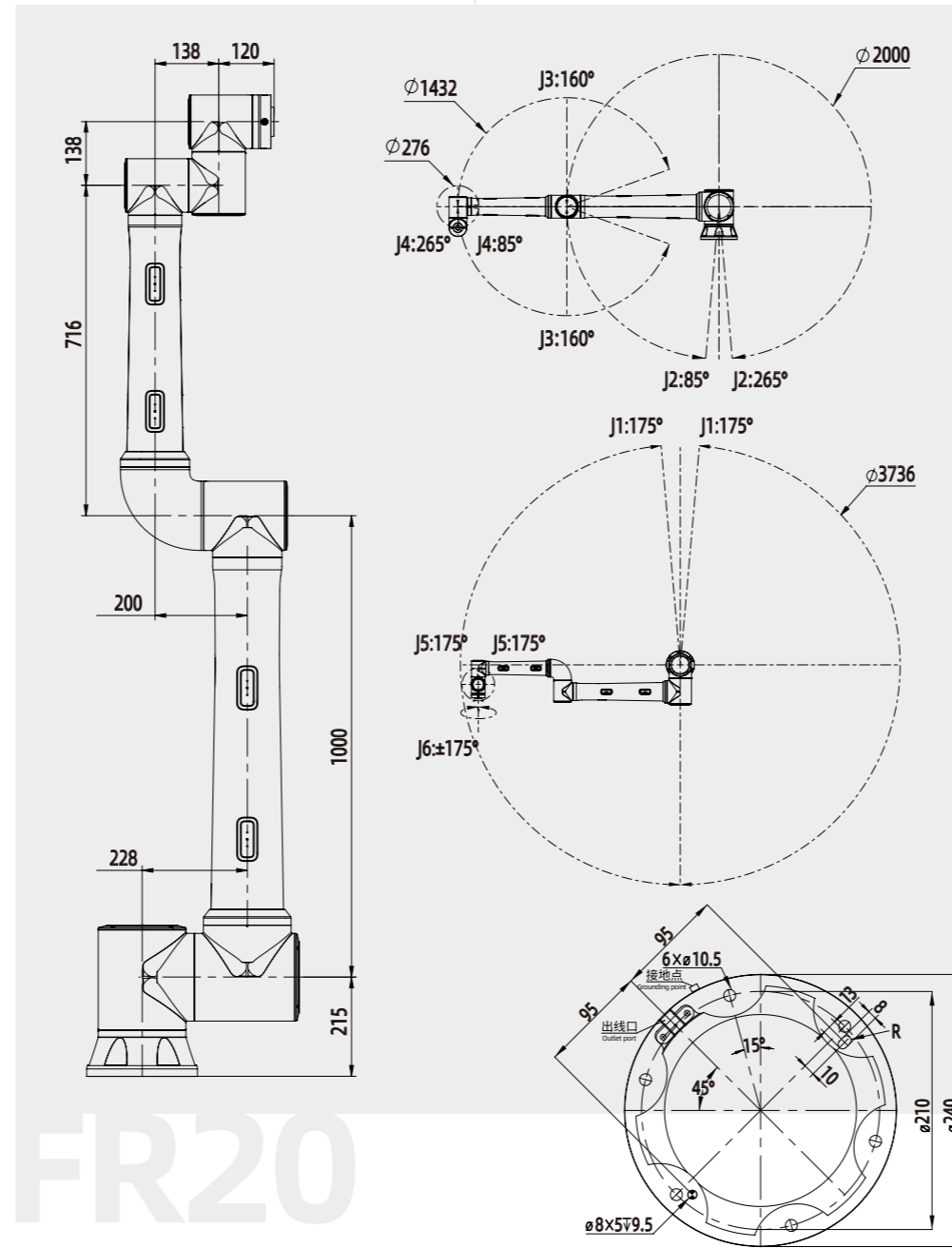
ROBOT END-EFFECTOR COMPATIBLE WITH
INDUSTRIAL ROBOT END-EFFECTOR CONNECTION METHODS



FR16

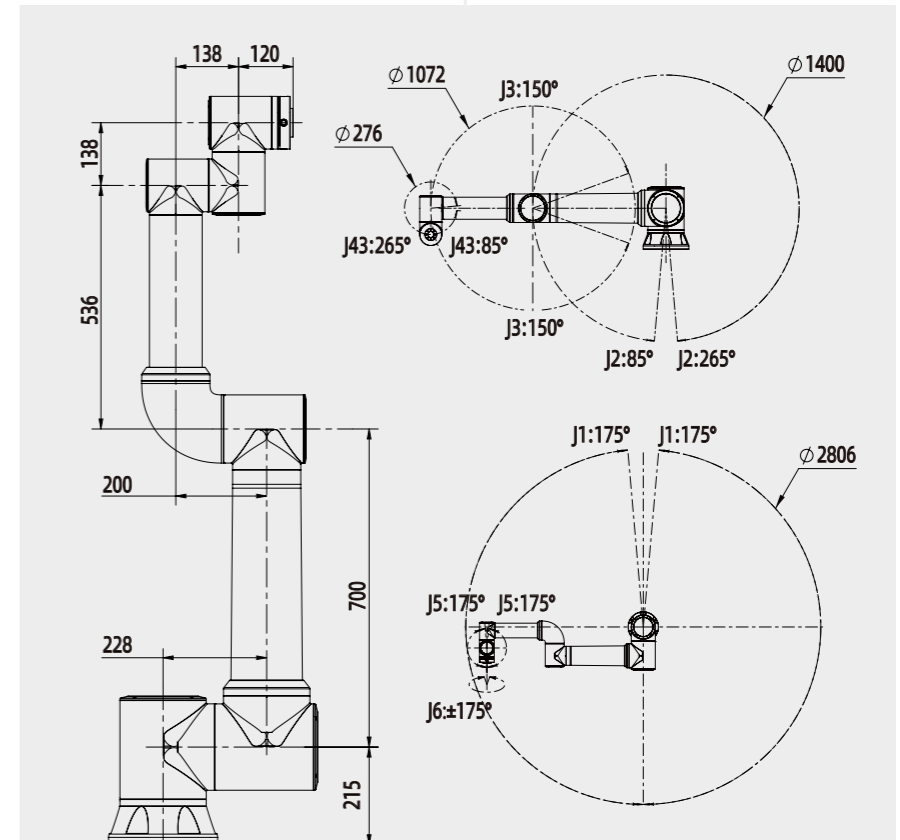


RBTX-FAIR-0004 基座图
Pedestal diagram



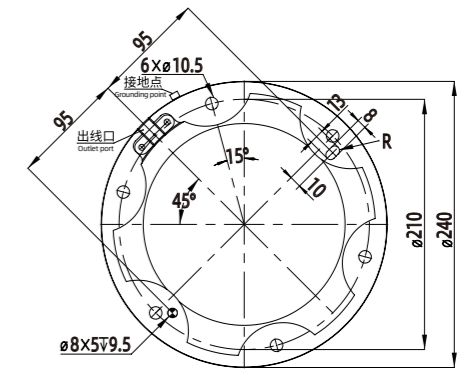
FR20

RBTX-FAIR-0005 基座图
Pedestal diagram



FR30

RBTX-FAIR-0006 基座图
Pedestal diagram





RBTX-HITBOT-0001

重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$

最大臂展320mm

负载1kg



RBTX-HITBOT-0003

重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$

最大臂展420mm

负载5kg



RBTX-HITBOT-0004

重复定位精度 $\pm 0.05\text{mm}$

最大臂展600mm

负载3.5kg



RBTX-HITBOT-0002

重复定位精度 $\pm 0.03\text{mm}$

最大臂展420mm

负载3kg



RBTX-HITBOT-0005

重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$

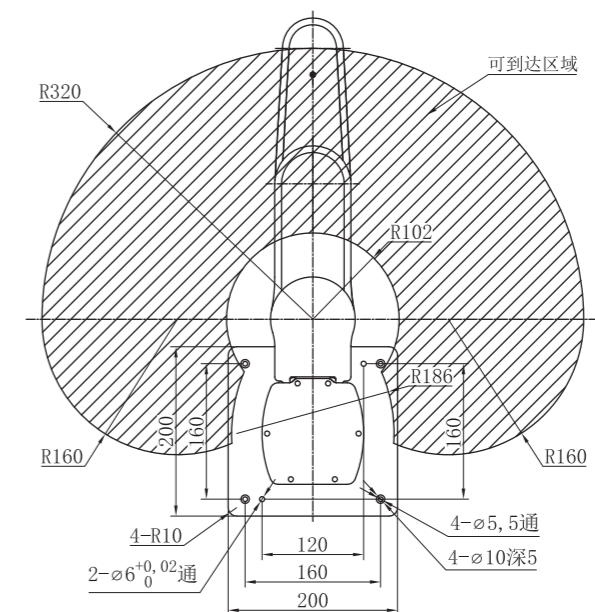
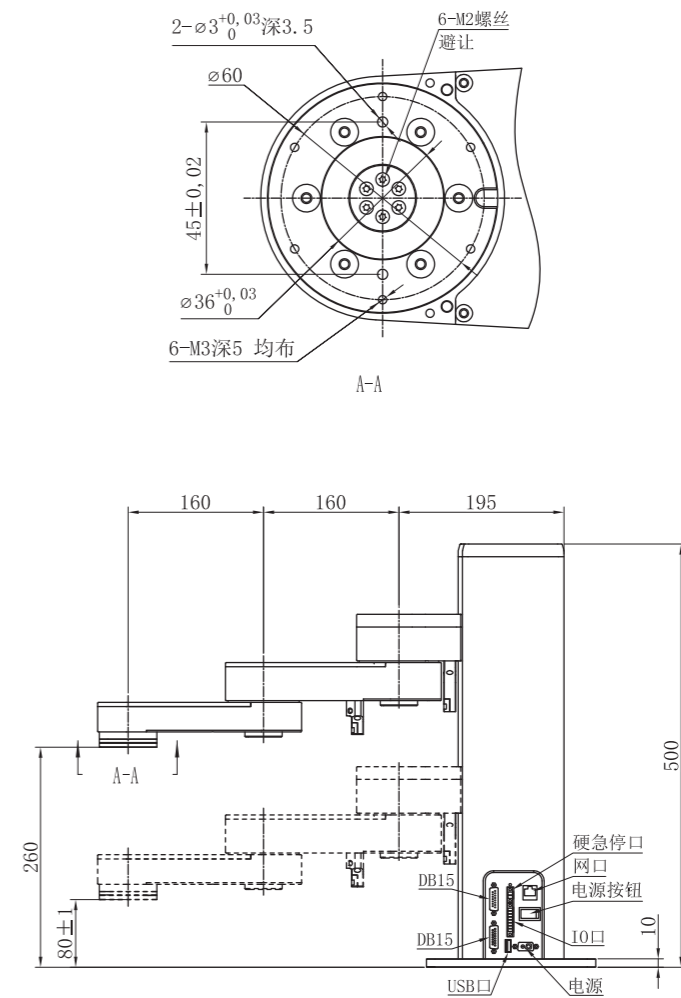
最大臂展600mm

负载5kg

规格型号

RBTX-HITBOT-0001	参数
1轴臂长	160mm
1轴旋转角度	±90°
2轴臂长	160mm
2轴旋转角度	±143°
Z轴行程	180mm (高度可定制)
R轴旋转范围	±1080°
线速度	1017mm/s (负载0.5kg)
重复定位精度	±0.02mm
标准负载	0.5kg
最大负载	1kg
自由度	4
电源	220V/110V50-60HZ适配至DC24V峰值功率320W
通讯	Ethernet
Z轴可以定制高度	0.1m~0.5m
电器预留接口	/
可选配件	Z-EFG-8S/Z-EFG-12/Z-EFG-20/Z-EFG-20S
使用环境	温度: 0~45°C 湿度: 20~80%RH (不结霜)
I/O口 数字量输入(隔离)	9+3
I/O口 数字量输出(隔离)	9+3
I/O口 模拟量输入(4-20mA)	/
I/O口 模拟量输出(4-20mA)	/
整机高度	500mm
主机重量	180mm行程裸机重量约11kg
底座外形尺寸	200*200*10mm
底座固定孔位间距	160*160mm配四个M5*12螺丝
碰撞检测	✓
拖动示教	✓
硬急停	✓
调试/在线升级(USB口)	✓

运动范围与尺寸



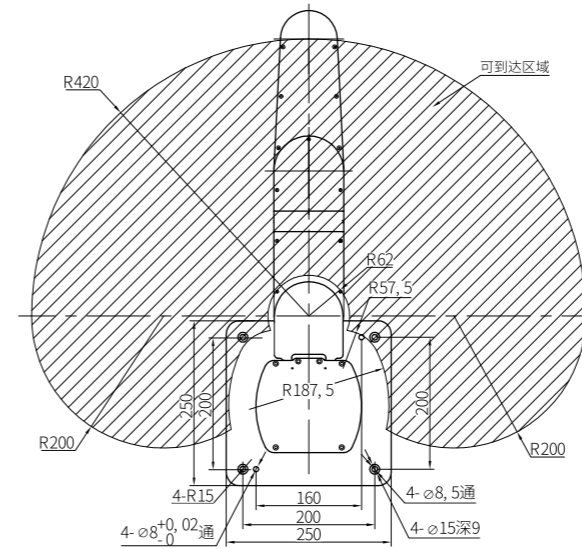
备注:

- 1.机械臂臂体下方有电缆线, 图中未画出, 以实物为准;
- 2.图示机械臂主控面板上有部分硬件未显示, 以实物为准。

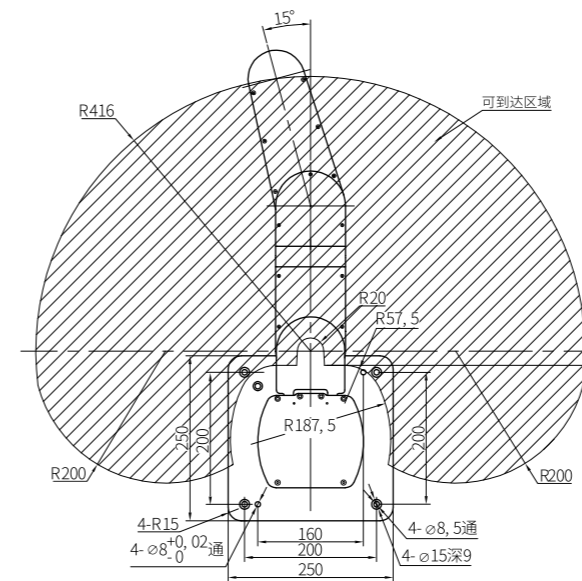
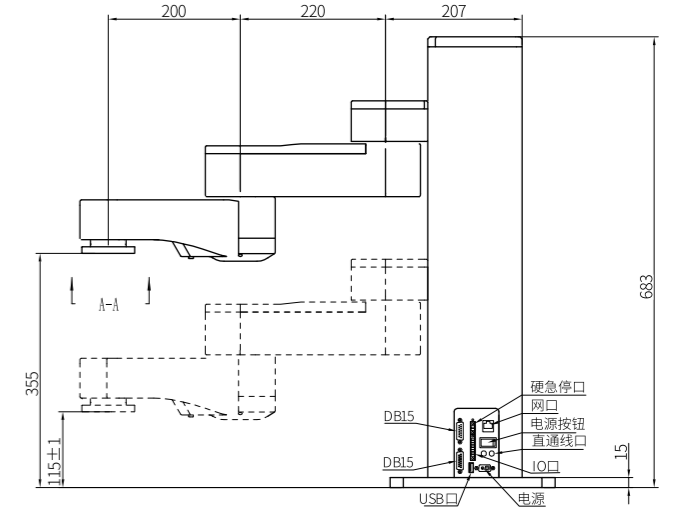
规格型号

RBTX-HITBOT-0003	参数
1轴臂长	220mm
1轴旋转角度	±90°
2轴臂长	200mm
2轴旋转角度	±164° (选配: 15°~345°)
Z轴行程	240 (高度可定制)
R轴旋转范围	±1080°无机机械限位 / ±170°有机机械限位
线速度	1600mm/s (负载4kg)
重复定位精度	±0.02mm
标准负载	4kg
最大负载	5kg
自由度	4
电源	220V/110V50-60HZ适配至DC48V峰值功率2000W
通讯	Ethernet
Z轴可以定制高度	0.1m~0.5m
电器预留接口	标配: 插座面板直通小臂下盖板2根4*23awg (无屏蔽层) 线 可选配: 插座面板直通法兰2根φ4气管
可选配件	Z-EFG-8S/Z-EFG-12/Z-EFG-20/Z-EFG-20S/Z-EFG-20F/ Z-ERG-20C/Z-EFG-30/Z-EFG-50/Z-EFG-100
使用环境	温度: 0~45°C 湿度: 20~80%RH (不结霜)
I/O口 数字量输入(隔离)	9+3+小臂扩展 (8进8出; 夹爪专用端口: 脉冲或485)
I/O口 数字量输出(隔离)	9+3+小臂扩展 (8进8出; 夹爪专用端口: 脉冲或485)
I/O口 模拟量输入(4-20mA)	/
I/O口 模拟量输出(4-20mA)	/
整机高度	683mm
主机重量	240mm行程裸机重量约27kg
底座外形尺寸	250*250*15mm
底座固定孔位间距	200*200mm配四个M8*20螺丝
碰撞检测	/
拖动示教	/
硬急停	✓
调试/在线升级 (USB口)	✓

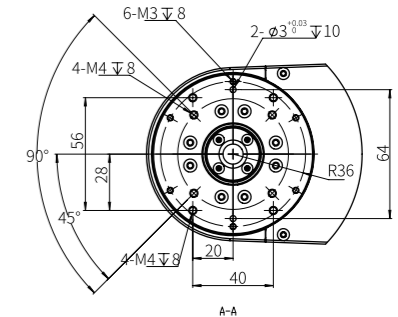
运动范围与尺寸



M1版本
(外旋)



M2版本
(内旋)

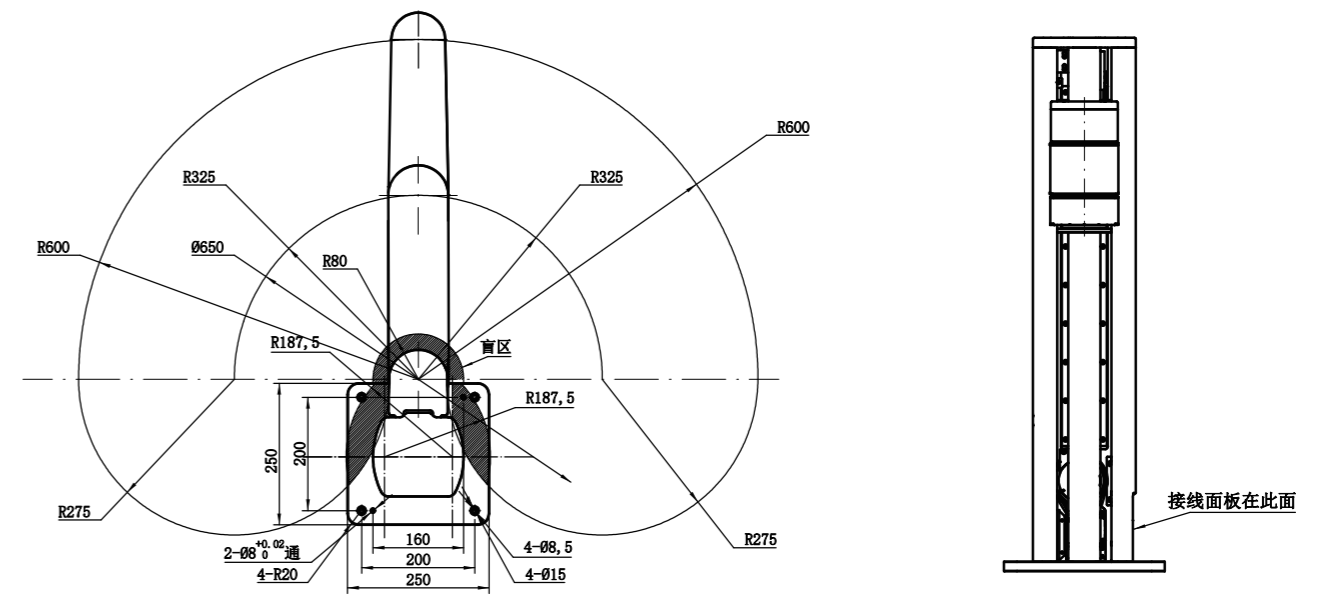
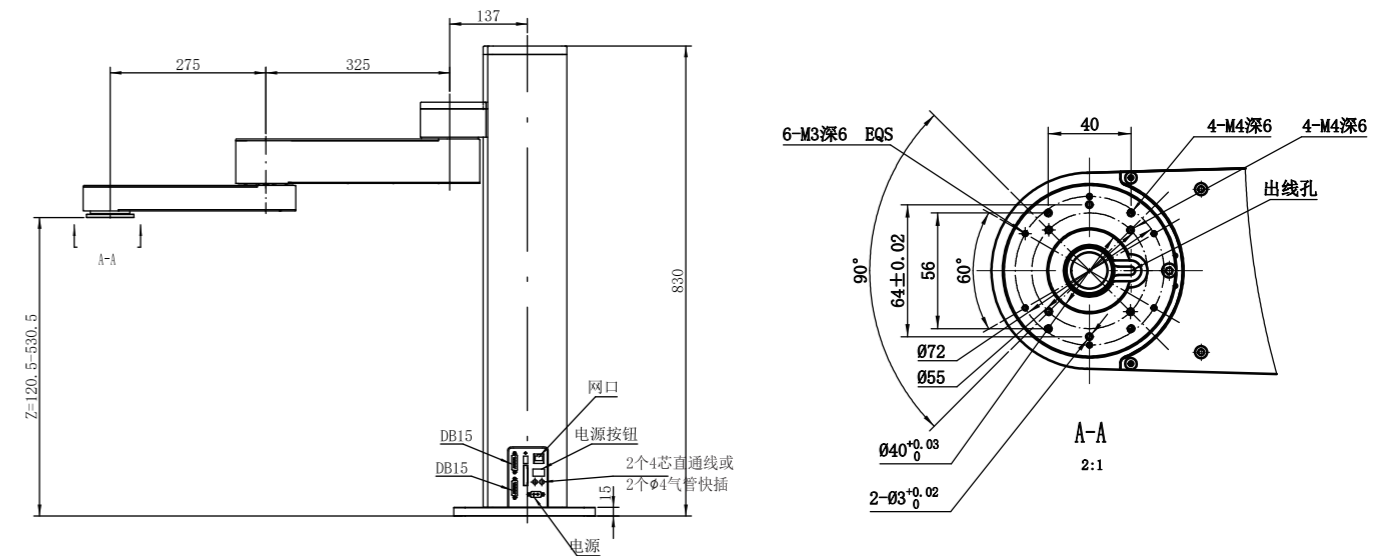


备注: 图示机械臂主控面板上有部分硬件未显示, 以实物为准。

规格型号

RBTX-HITBOT-0004	参数
1轴臂长	325mm
1轴旋转角度	±90°
2轴臂长	275mm
2轴旋转角度	±164°
Z轴行程	410mm (高度可定制)
R轴旋转范围	±1080° 无机械限位 / ±170° 有机械限位
线速度	1500mm/s (负载3kg)
重复定位精度	±0.05mm
标准负载	3kg
最大负载	3.5kg
自由度	4
电源	220V/110V50-60HZ适配至48VDC峰值功率960W
通讯	Ethernet
Z轴可以定制高度	0.1米-1米
电器预留接口	标配: 插座面板直通小臂下盖板2根4*23awg (无屏蔽层) 线 可选配: 插座面板直通法兰2根φ4气管
可选配件	Z-EFG-8S/Z-EFG-12/Z-EFG-20/Z-EFG-20S/Z-EFG-20F/Z-ERG-20C/ Z-EFG-30/Z-EFG-50/Z-EFG-100, 第五轴, 3D打印
使用环境	温度: 0-45°C 相对湿度: 20-80RH (不结霜)
I/O口 数字量输入 (隔离)	9+3+小臂扩展 (8进8出; 夹爪专用端口: 脉冲或485)
I/O口 数字量输出 (隔离)	9+3+小臂扩展 (8进8出; 夹爪专用端口: 脉冲或485)
I/O口 模拟量输入 (4-20mA)	/
I/O口 模拟量输出 (4-20mA)	/
整机高度	830mm
主机重量	410mm行程裸机重量28.5KG
底座外形尺寸	250mm*250mm*15mm
底座固定孔位间距	200mm*200mm配四个M8*20螺丝
碰撞检测	/
拖动示教	/
硬急停	√

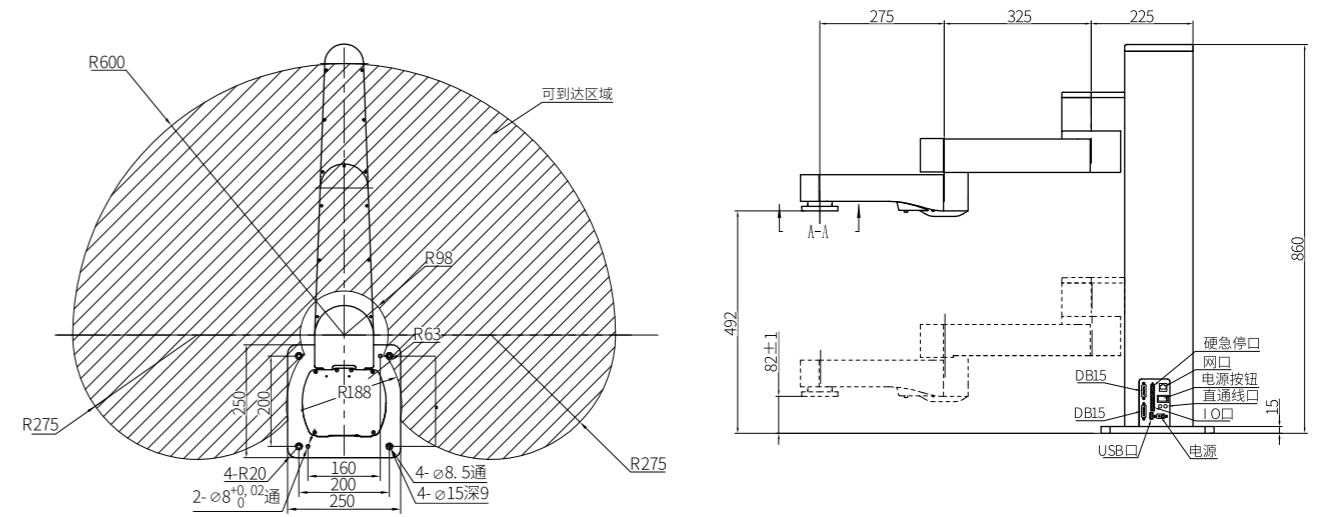
运动范围M1版本



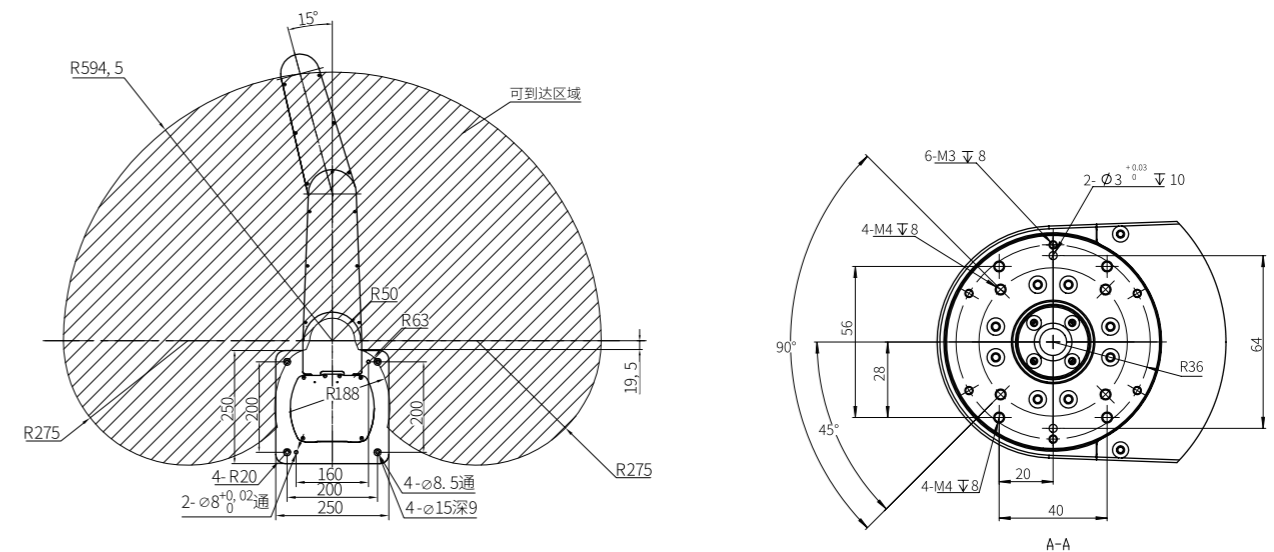
规格型号

RBTX-HITBOT-0005	参数
1轴臂长	325mm
1轴旋转角度	±90°
2轴臂长	275mm
2轴旋转角度	±164° (选配: 15°~345°)
Z轴行程	410 (高度可定制)
R轴旋转范围	±1080°无机械限位 / ±170°有机械限位
线速度	2000mm/s (负载4kg)
重复定位精度	±0.02mm
标准负载	4kg
最大负载	5kg
自由度	4
电源	220V/110V50-60HZ适配至DC48V峰值功率2000W
通讯	Ethernet
Z轴可以定制高度	0.1m~0.8m
电器预留接口	标配: 插座面板直通小臂下盖板2根4*23awg (无屏蔽层) 线 可选配: 插座面板直通法兰2根φ4气管
可选配件	Z-EFG-8S/Z-EFG-12/Z-EFG-20/Z-EFG-20S/Z-EFG-20F/ Z-ERG-20C/Z-EFG-30/Z-EFG-50/Z-EFG-100
使用环境	温度: 0~45°C 湿度: 20~80%RH (不结霜)
I/O口 数字量输入 (隔离)	9+3+小臂扩展 (8进8出; 夹爪专用端口: 脉冲或485)
I/O口 数字量输出 (隔离)	9+3+小臂扩展 (8进8出; 夹爪专用端口: 脉冲或485)
I/O口 模拟量输入 (4-20mA)	/
I/O口 模拟量输出 (4-20mA)	/
整机高度	860mm
主机重量	410mm行程裸机重量约36.5kg
底座外形尺寸	250*250*15mm
底座固定孔位间距	200*200mm配四个M8*20螺丝
碰撞检测	/
拖动示教	/
硬急停	✓
调试/在线升级 (USB口)	✓

运动范围与尺寸



M1版本
(外旋)



M2版本
(内旋)

备注: 图示机械臂主控面板上有部分硬件未显示, 以实物为准。

RBTX-HITBOT-GP-0002

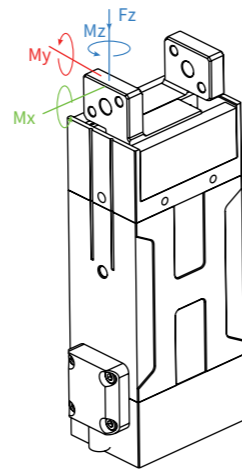


产品特点

- 夹持力大
- 行程可调，夹持力可调
- 长寿命：千万次循环，超越气爪
- 控制器内置：占用空间小，方便集成
- 控制方式：485 (Modbus RTU)、I/O

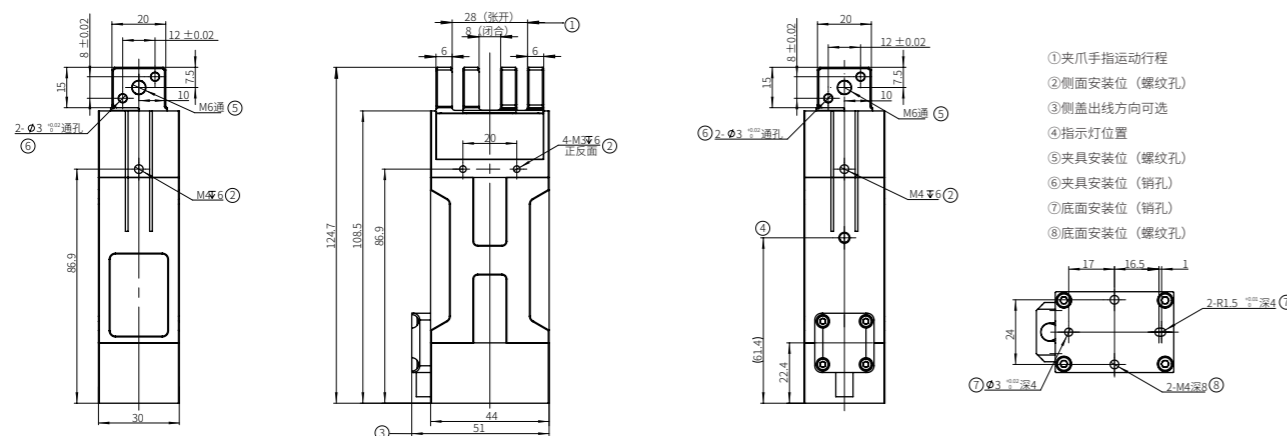
规格参数

说明项	参数
总行程	20mm (可调)
夹持力	30~80N (可调)
重复定位精度	±0.02mm
推荐夹持重量	≤0.8kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
运动元件油脂补给	每六个月或者动作一百万次/回
单向行程运动最短时间	0.4s
运动方式	二指平动
重量	0.46kg
尺寸规格	44*30*124.7mm
工作电压	24V±10%
额定电流	0.2A
峰值电流	1A
功率	5W
防护等级	IP20
电机类型	伺服电机
使用温度范围	5~55°C
使用湿度范围	35~80%RH (不结霜)



垂直方向容许静负荷	
Fz:	150 N
负载允许力矩	
Mx:	2.1 N·m
My:	2.34 N·m
Mz:	2 N·m

运动范围与尺寸



RBTX-HITBOT-GP-0003

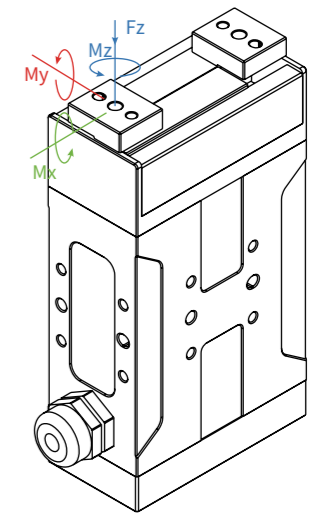


产品特点

- 夹持掉落检测、区域输出功能
- 力、位、速度都可以通过Modbus精准控制
- 长寿命：千万次循环，超越气爪
- 控制器内置：占用空间小，方便集成
- 控制方式：485 (Modbus RTU)、I/O

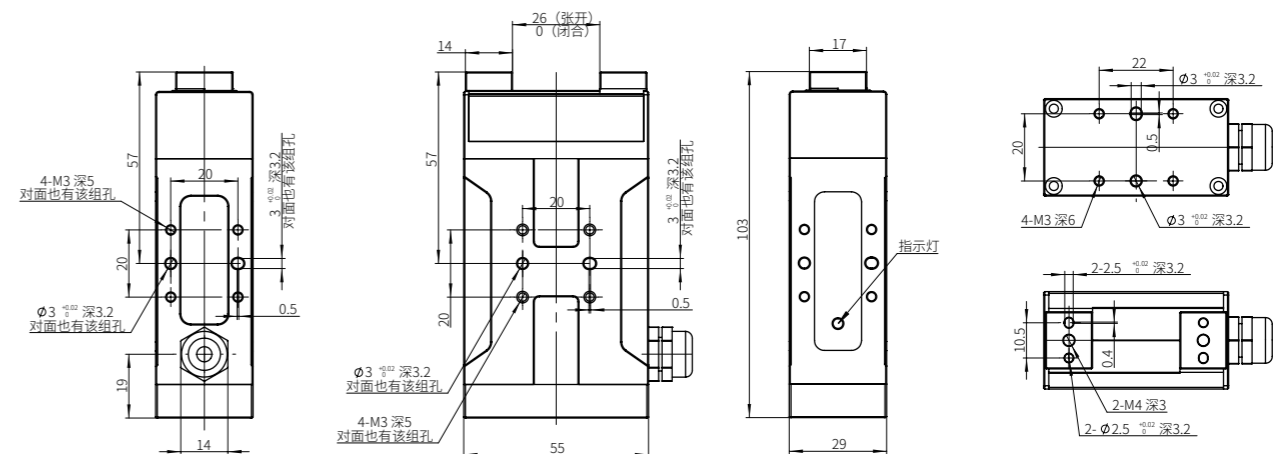
规格参数

说明项	参数
总行程	26mm (可调)
夹持力	15~50N (可调)
重复定位精度	±0.02mm
推荐夹持重量	≤0.5kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
运动元件油脂补给	每六个月或者动作一百万次/回
单向行程运动最短时间	0.3s
运动方式	二指平动
重量	0.5kg
尺寸规格	55*29*103mm
工作电压	24V±10%
额定电流	0.4A
峰值电流	1A
功率	10W
防护等级	IP20
电机类型	伺服电机
使用温度范围	5~55°C
使用湿度范围	35~80%RH (不结霜)



垂直方向容许静负荷	
Fz:	250 N
负载允许力矩	
Mx:	2.4 N·m
My:	2.6 N·m
Mz:	2 N·m

运动范围与尺寸



RBTX-HITBOT-GP-0004

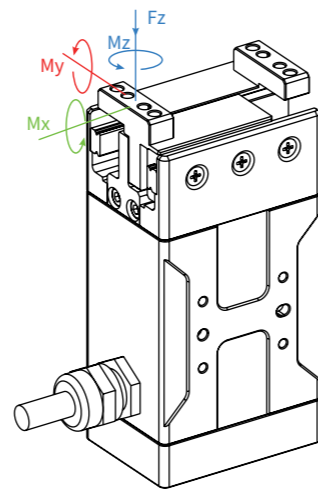


产品特点

- 夹持掉落检测、区域输出功能
- 力、位、速度都可以通过Modbus精准控制
- 长寿命：千万次循环，超越气爪
- 控制器内置：占用空间小，方便集成
- 控制方式：485 (Modbus RTU)、I/O

规格参数

说明项	参数
总行程	30mm (可调)
夹持力	10~40N (可调)
重复定位精度	±0.02mm
推荐夹持重量	≤0.4kg
传动方式	齿轮齿条+直线导轨
运动元件油脂补给	每六个月或者动作一百万次/回
单向行程运动最短时间	0.2s
运动方式	二指平动
重量	0.55kg
尺寸规格	52*38*108mm
工作电压	24V±10%
额定电流	0.5A
峰值电流	2A
功率	12W
防护等级	IP20
电机类型	伺服电机
使用温度范围	5~55°C
使用湿度范围	35~80%RH (不结霜)



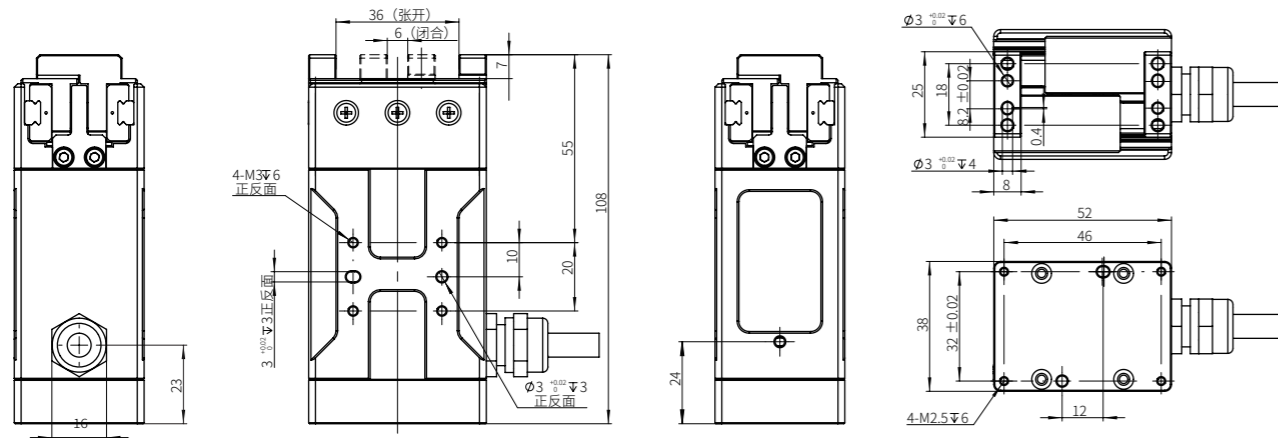
垂直方向容许静负荷

Fz:	200 N
-----	-------

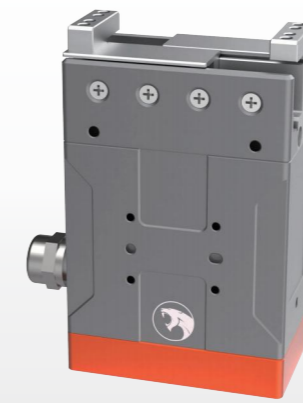
负载允许力矩

Mx:	1.6 N·m
My:	1.2 N·m
Mz:	1.2 N·m

运动范围与尺寸



RBTX-HITBOT-GP-0005

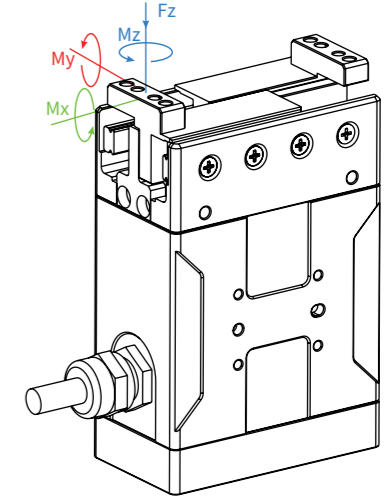


产品特点

- 夹持掉落检测、区域输出功能
- 力、位、速度都可以通过Modbus精准控制
- 长寿命：千万次循环，超越气爪
- 控制器内置：占用空间小，方便集成
- 控制方式：485 (Modbus RTU)、I/O

规格参数

说明项	参数
总行程	50mm (可调)
夹持力	15~50N (可调)
重复定位精度	±0.02mm
推荐夹持重量	≤0.5kg
传动方式	齿轮齿条+直线导轨
运动元件油脂补给	每六个月或者动作一百万次/回
单向行程运动最短时间	0.3s
运动方式	二指平动
重量	0.7kg
尺寸规格	68*38*108mm
工作电压	24V±10%
额定电流	0.5A
峰值电流	2A
功率	12W
防护等级	IP20
电机类型	伺服电机
使用温度范围	5~55°C
使用湿度范围	35~80%RH (不结霜)



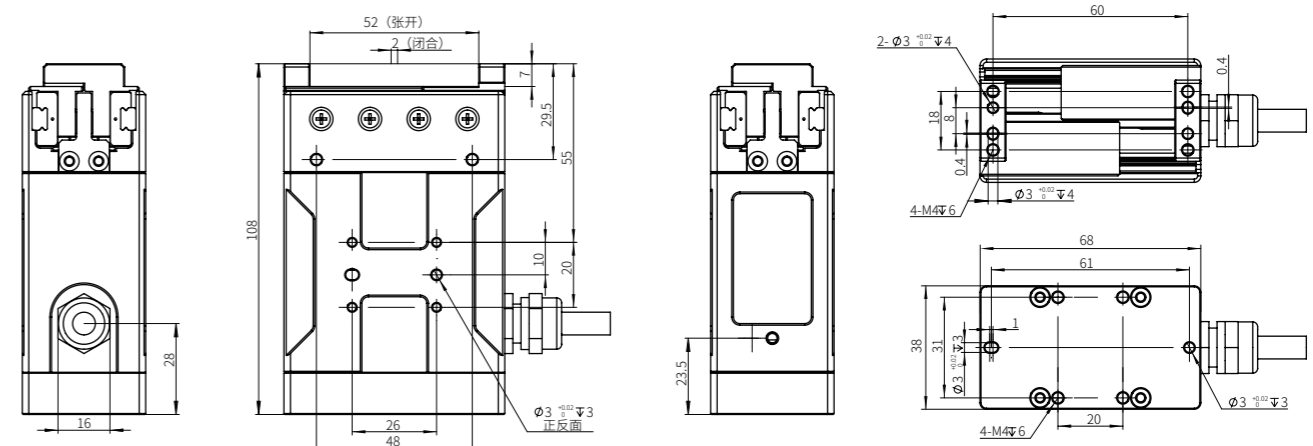
垂直方向容许静负荷

Fz:	200 N
-----	-------

负载允许力矩

Mx:	1.6 N·m
My:	1.2 N·m
Mz:	1.2 N·m

运动范围与尺寸



RBTX-HITBOT-GP-0006

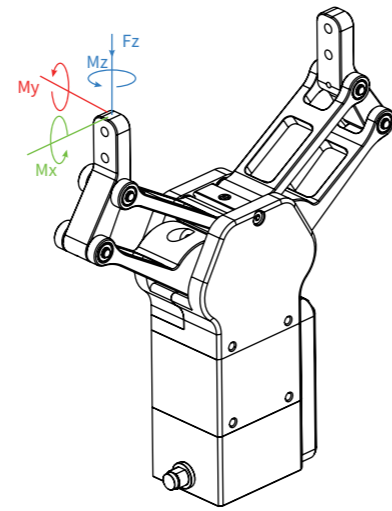


产品特点

- 有效行程长
- 夹持力可调，行程可调
- 长寿命：千万次循环，超越气爪
- 控制器内置：占用空间小，方便集成
- 控制方式：485 (Modbus RTU) ， I/O

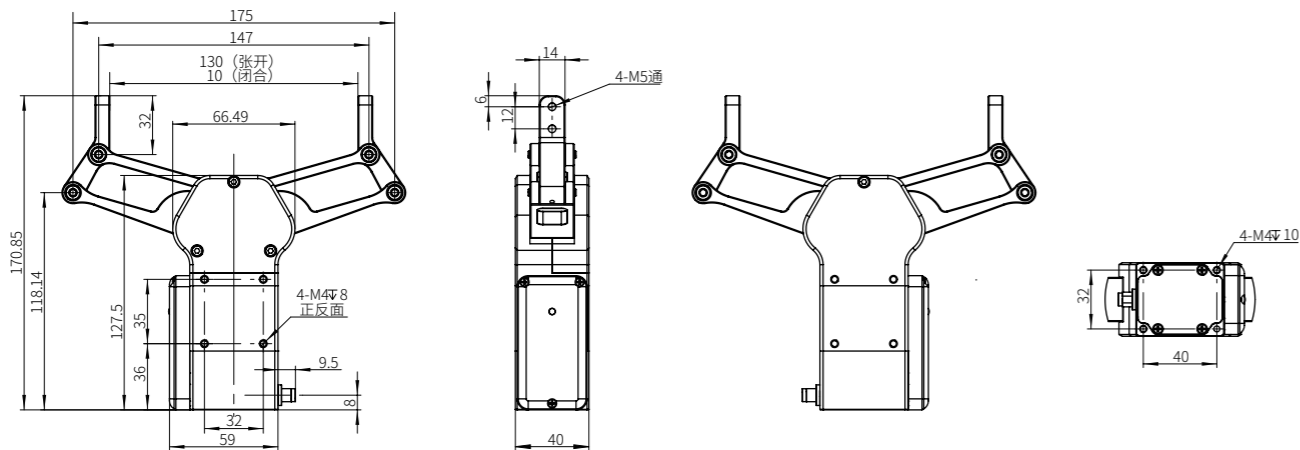
规格参数

说明项	参数
总行程	120mm (可调)
夹持力	40~130N (可调)
重复定位精度	±0.02mm
推荐夹持重量	≤1kg
传动方式	丝杆+连杆机构
运动元件油脂补给	每六个月或者动作一百万次/回
单向行程运动最短时间	0.9s
运动方式	二指摆动
重量	0.8kg
尺寸规格	171*187*40mm (张开) 218*66.5*40mm (闭合)
工作电压	24V±10%
额定电流	0.4A
峰值电流	2A
功率	10W
防护等级	IP20
电机类型	伺服电机
使用温度范围	5~55°C
使用湿度范围	35~80%RH (不结霜)



垂直方向容许静负荷	
Fz:	200 N
负载允许力矩	
Mx:	2 N·m
My:	2 N·m
Mz:	2 N·m

运动范围与尺寸



RBTX-HITBOT-GP-0101



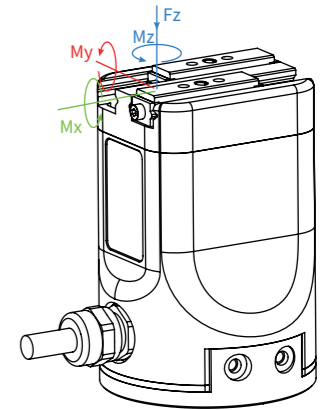
(不含夹指，模型仅供参考)

产品特点

- 夹持掉落检测、区域输出功能
- 力、位、速度都可以通过Modbus精准控制
- 长寿命：千万次循环，超越气爪
- 控制器内置：占用空间小，方便集成
- 控制方式：485 (Modbus RTU) 、 I/O

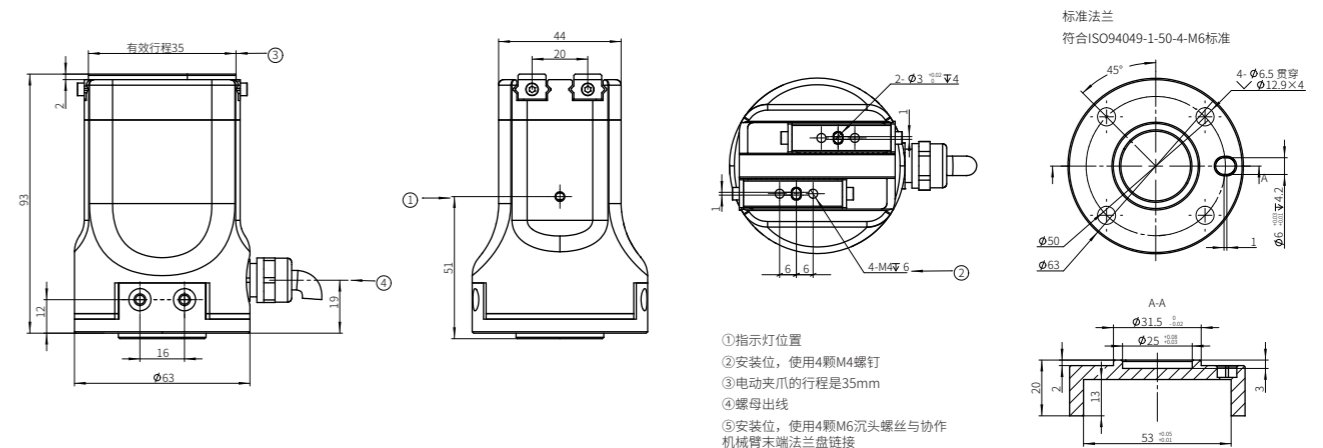
规格参数

说明项	参数
总行程	35mm (可调)
夹持力	15~50N (可调)
重复定位精度	±0.03mm
推荐夹持重量	≤1kg
传动方式	齿轮齿条+滚珠导轨
运动元件油脂补给	每六个月或者动作一百万次/回
单向行程运动最短时间	0.5s
运动方式	二指平动
重量	0.5kg
尺寸规格	63*63*95mm
工作电压	24V±10%
额定电流	0.3A
峰值电流	1A
功率	8W
防护等级	IP54
电机类型	伺服电机
使用温度范围	5~55°C
使用湿度范围	35~80%RH (不结霜)



垂直方向容许静负荷	
Fz:	150 N
负载允许力矩	
Mx:	2.5 N·m
My:	2 N·m
Mz:	3 N·m

运动范围与尺寸



RBTX-HITBOT-GP-0102



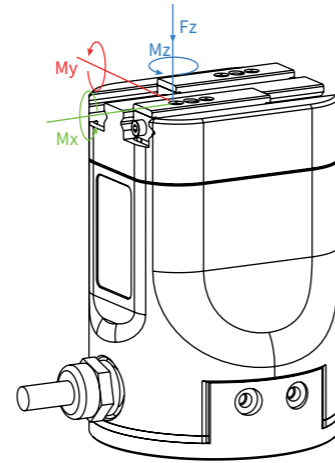
(不含夹指, 模型仅供参考)

产品特点

- 断电自锁, 夹持掉落检测、区域输出功能
- 力、位、速度都可以通过Modbus精准控制
- 长寿命: 千万次循环, 超越气爪
- 控制器内置: 占用空间小, 方便集成
- 控制方式: 485 (Modbus RTU) 、I/O

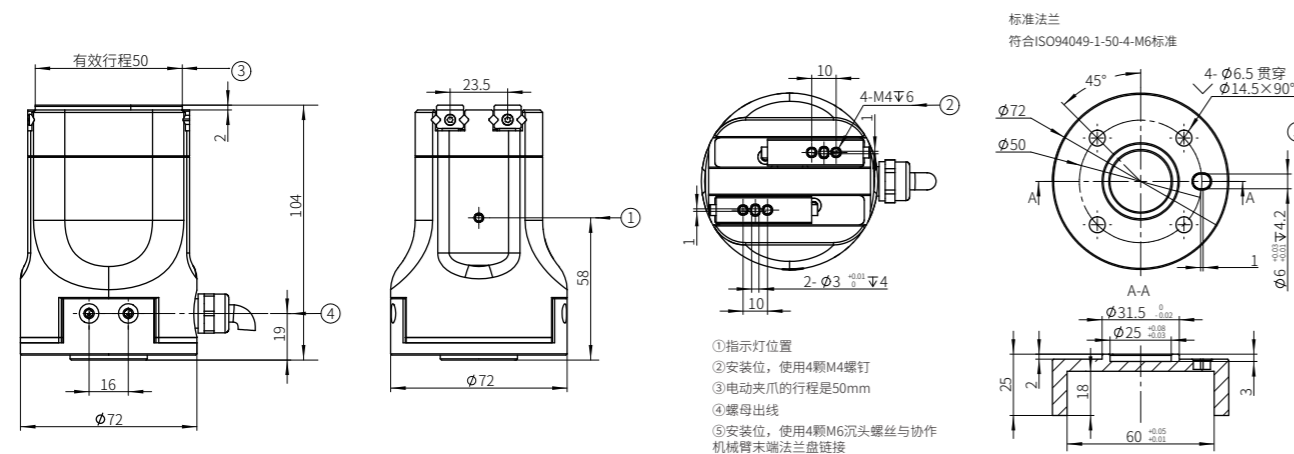
规格参数

说明项	参数
总行程	50mm (可调)
夹持力	40~140N (可调)
重复定位精度	±0.03mm
推荐夹持重量	≤2kg
传动方式	齿轮齿条+滚珠导轨
运动元件油脂补给	每六个月或者动作一百万次/回
单向行程运动最短时间	0.5s
运动方式	二指平动
重量	1kg
尺寸规格	72*72*143mm
工作电压	24V±10%
额定电流	0.8A
峰值电流	2A
功率	20W
防护等级	IP54
电机类型	伺服电机
使用温度范围	5~55°C
使用湿度范围	35~80%RH (不结霜)



垂直方向容许静负荷	
Fz:	300 N
负载允许力矩	
Mx:	7 N·m
My:	7 N·m
Mz:	7 N·m

运动范围与尺寸



RBTX-HITBOT-GP-0103



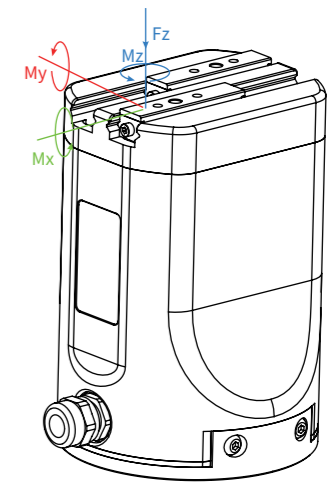
(不含夹指, 模型仅供参考)

产品特点

- 断电自锁, 夹持掉落检测、区域输出功能
- 力、位、速度都可以通过Modbus精准控制
- 长寿命: 千万次循环, 超越气爪
- 控制器内置: 占用空间小, 方便集成
- 控制方式: 485 (Modbus RTU) 、I/O

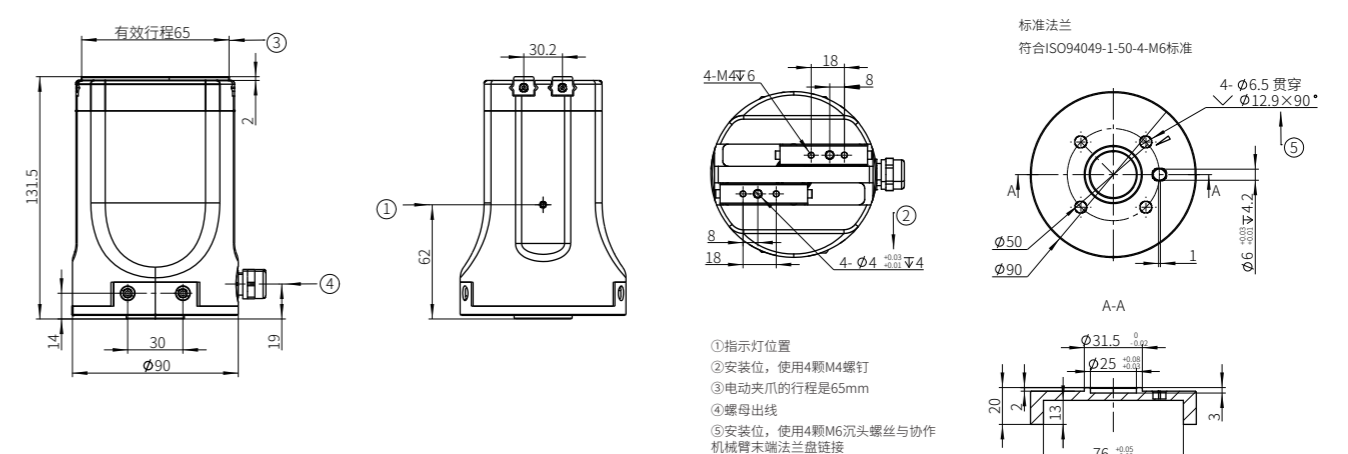
规格参数

说明项	参数
总行程	65mm (可调)
夹持力	60~300N (可调)
重复定位精度	±0.03mm
推荐夹持重量	≤6kg
传动方式	齿轮齿条+滚珠导轨
运动元件油脂补给	每六个月或者动作一百万次/回
单向行程运动最短时间	0.8s
运动方式	二指平动
重量	1.5kg
尺寸规格	90*90*178mm
工作电压	24V±10%
额定电流	0.8A
峰值电流	2A
功率	20W
防护等级	IP54
电机类型	伺服电机
使用温度范围	5~55°C
使用湿度范围	35~80%RH (不结霜)



垂直方向容许静负荷	
Fz:	600 N
负载允许力矩	
Mx:	15 N·m
My:	15 N·m
Mz:	15 N·m

运动范围与尺寸



RBTX-HITBOT-GP-0201

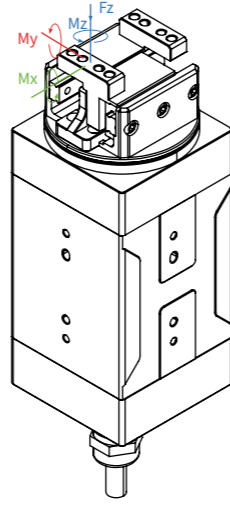


产品特点

- 支持无限旋转和相对旋转，无滑环，维护成本低
- 旋转和夹持力、位、速度可以精准控制
- 长寿命：千万次循环，超越气爪
- 控制器内置：占用空间小，方便集成
- 控制方式：支持Modbus 总线控制、I/O控制

规格参数

说明项	参数
总行程	20mm (可调)
夹持力	10~35N (可调)
重复定位精度	±0.2mm
推荐夹持重量	≤0.4kg
传动方式	齿轮齿条+直线导轨
运动元件油脂补给	每六个月或者动作一百万次/回
单向行程运动最短时间	0.3s
旋转最大扭矩	0.3 N·m
旋转最大速度	180 RPM
旋转范围	无限旋转
旋转背隙	±1°
重量	1kg
尺寸规格	54*54*141mm
工作电压	24V±10%
额定电流	1.5A
峰值电流	3A
功率	30W
防护等级	IP20
电机类型	伺服电机
使用温度范围	5~55°C
使用湿度范围	35~80%RH (不结霜)



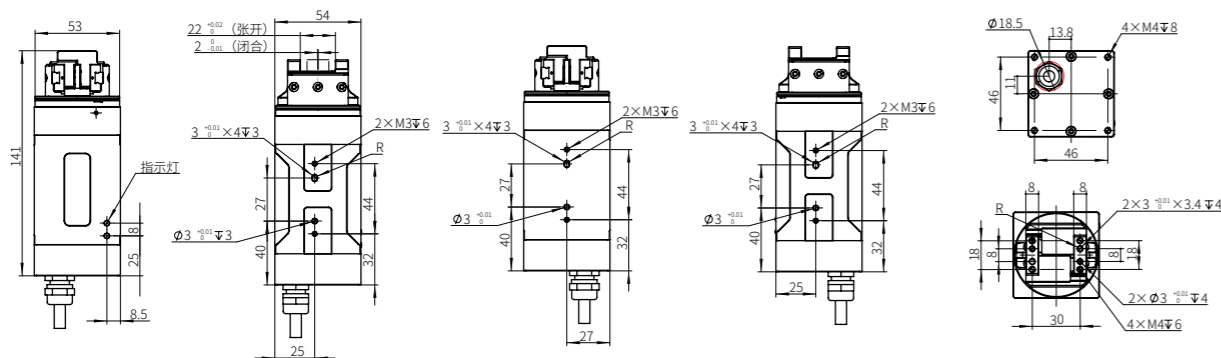
垂直方向容许静负荷

Fz:	100 N
-----	-------

负载允许力矩

Mx:	1.35 N·m
My:	0.8 N·m
Mz:	0.8 N·m

运动范围与尺寸



RBTX-HITBOT-GP-0202

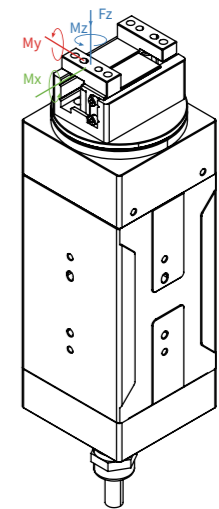


产品特点

- 支持无限旋转和相对旋转，无滑环，维护成本低
- 旋转和夹持力、位、速度可以精准控制
- 夹持力最大100N，旋转扭矩最大1.5N·m
- 长寿命：千万次循环，超越气爪
- 控制器内置：占用空间小，方便集成
- 控制方式：支持Modbus 总线控制、I/O控制

规格参数

说明项	参数
总行程	20mm (可调)
夹持力	30~100N (可调)
重复定位精度	±0.2mm
推荐夹持重量	≤1kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
运动元件油脂补给	每六个月或者动作一百万次/回
单向行程运动最短时间	0.3s
旋转最大扭矩	1.5 N·m
旋转最大速度	180RPM
旋转范围	无限旋转
旋转背隙	±1°
重量	1.2kg
尺寸规格	54*54*170mm
工作电压	24V±10%
额定电流	2A
峰值电流	4A
功率	50W
防护等级	IP20
电机类型	伺服电机
使用温度范围	5~55°C
使用湿度范围	35~80%RH (不结霜)



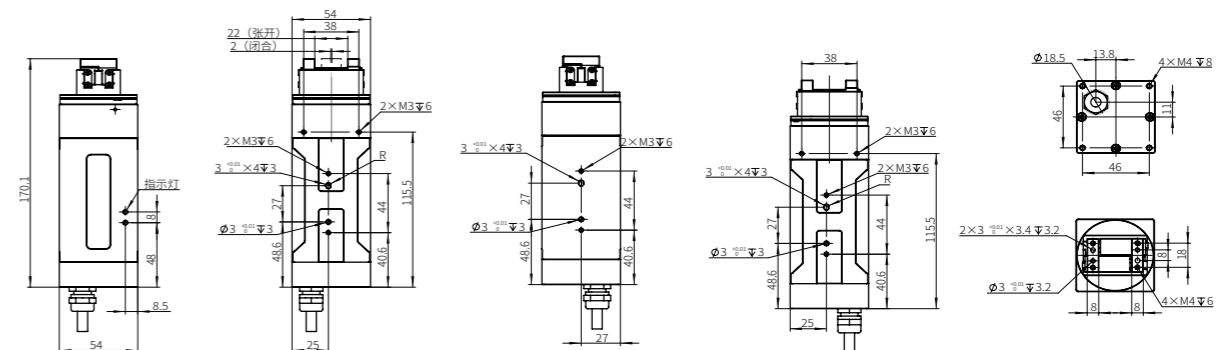
垂直方向容许静负荷

Fz:	150 N
-----	-------

负载允许力矩

Mx:	1.6 N·m
My:	1.8 N·m
Mz:	1.6 N·m

运动范围与尺寸



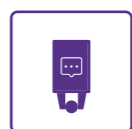
产品概览

RANGE OF PRODUCT



RBTX-JODELL-GD-00

电动平行夹爪



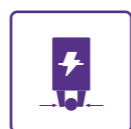
智能反馈



多面安装



组网运用



掉电自锁

RBTX-JODELL-GD-00 电动平行夹爪

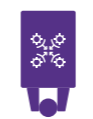
产品特点

- 超高安全性
- 自带机械自锁结构
- 精准力控，抓取反馈
- 超薄设计，满足并排夹持多工件需求

产品优势



抓取反馈



多面安装



精准力控



掉电自锁



RBTX-JODELL-GD-01

电动旋转夹爪



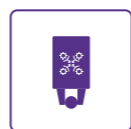
正反无限旋转



驱控一体



组网运用



多面安装

应用场景



3C电子



医疗器械



精密制造



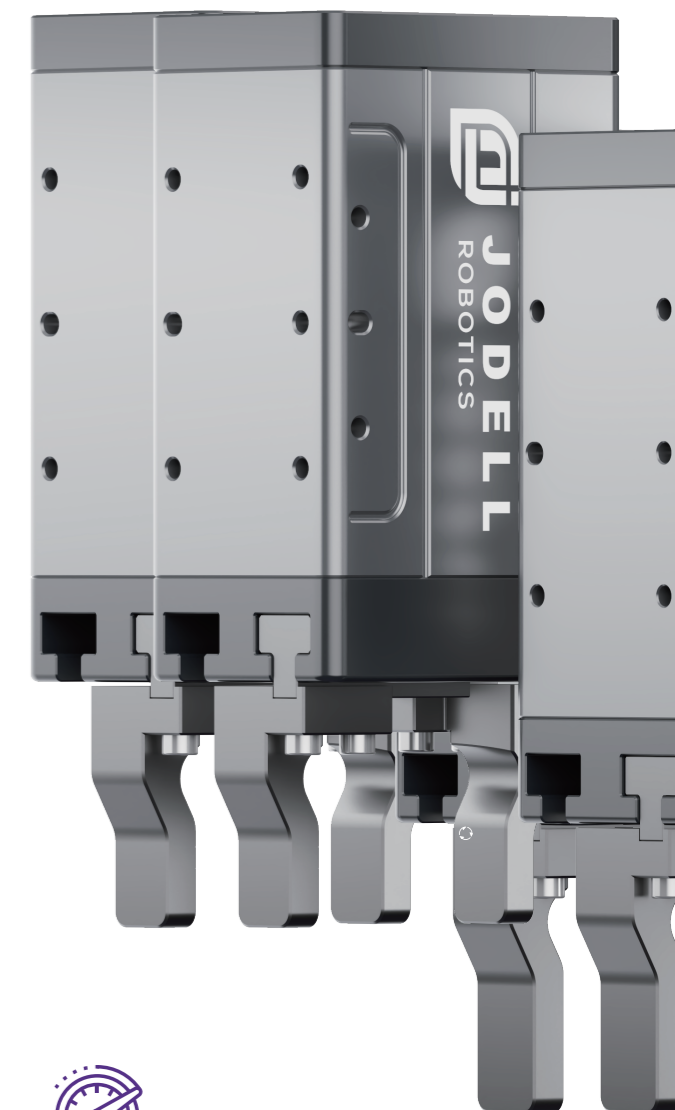
家用电器



教育展示



汽车及相关



RBTX-JODELL-GD-0001

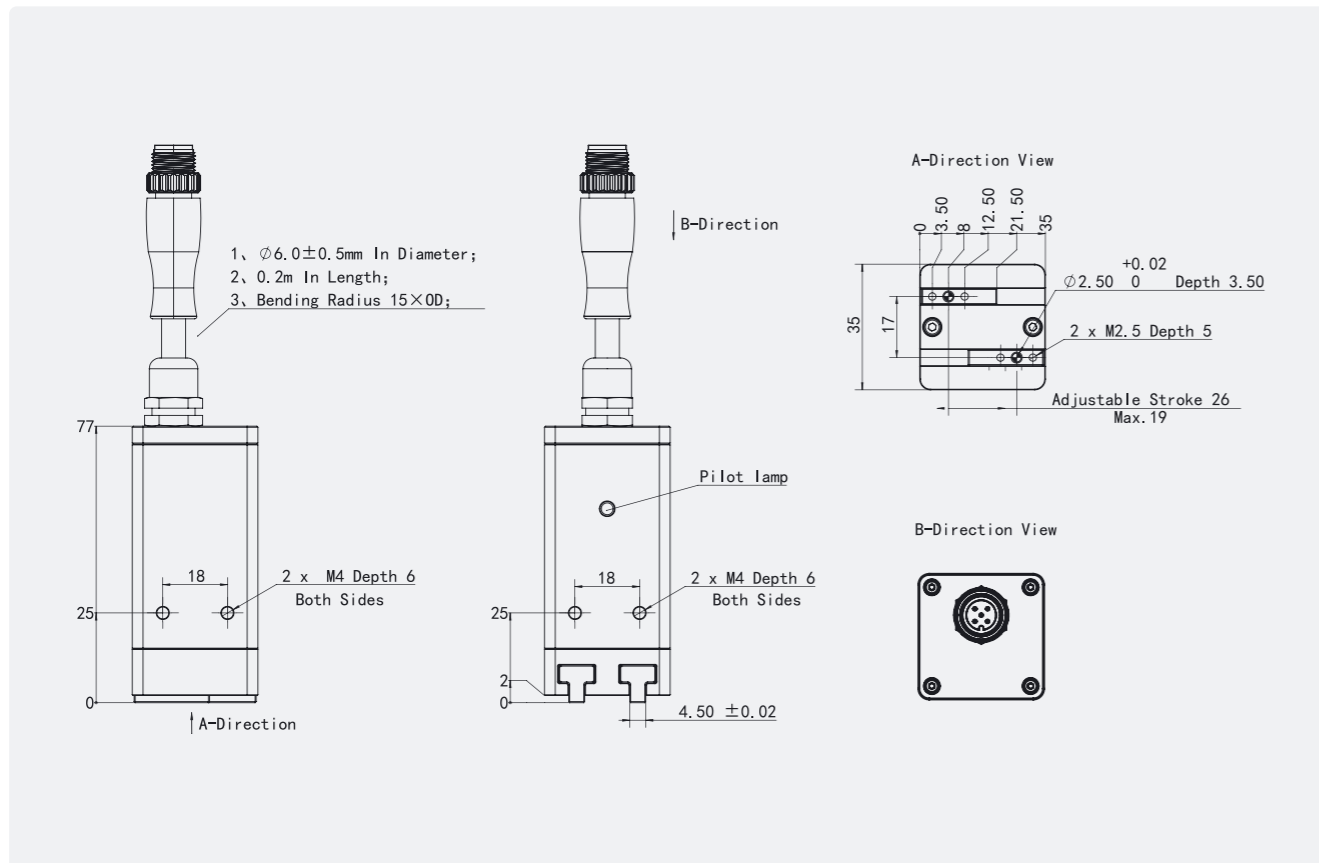


产品参数

可调行程	0-26 mm	额定电压	DC 24V±10%
单指夹持力	2-6 N	最大电流	0.85 A
打开/闭合时间	0.25s	额定电流	0.4 A
位置重复精度	±0.02 mm	通信协议	Modbus RTU(RS 485)
最大推荐负载	0.1 Kg	符合国际标准	CE、RoHS
掉落检测	支持	垂直方向容许静负载Fz	100 N
使用环境	5~40°C, 85% RH以下	滑块容许静力矩Mx	0.8 N·m
运行噪音	< 40 dB	滑块容许静力矩My	0.6 N·m
本体重量	0.20 Kg	滑块容许静力矩Mz	0.5 N·m
IP等级	IP40		

注:本产品出货不含夹指

尺寸图



RBTX-JODELL-GD-0002

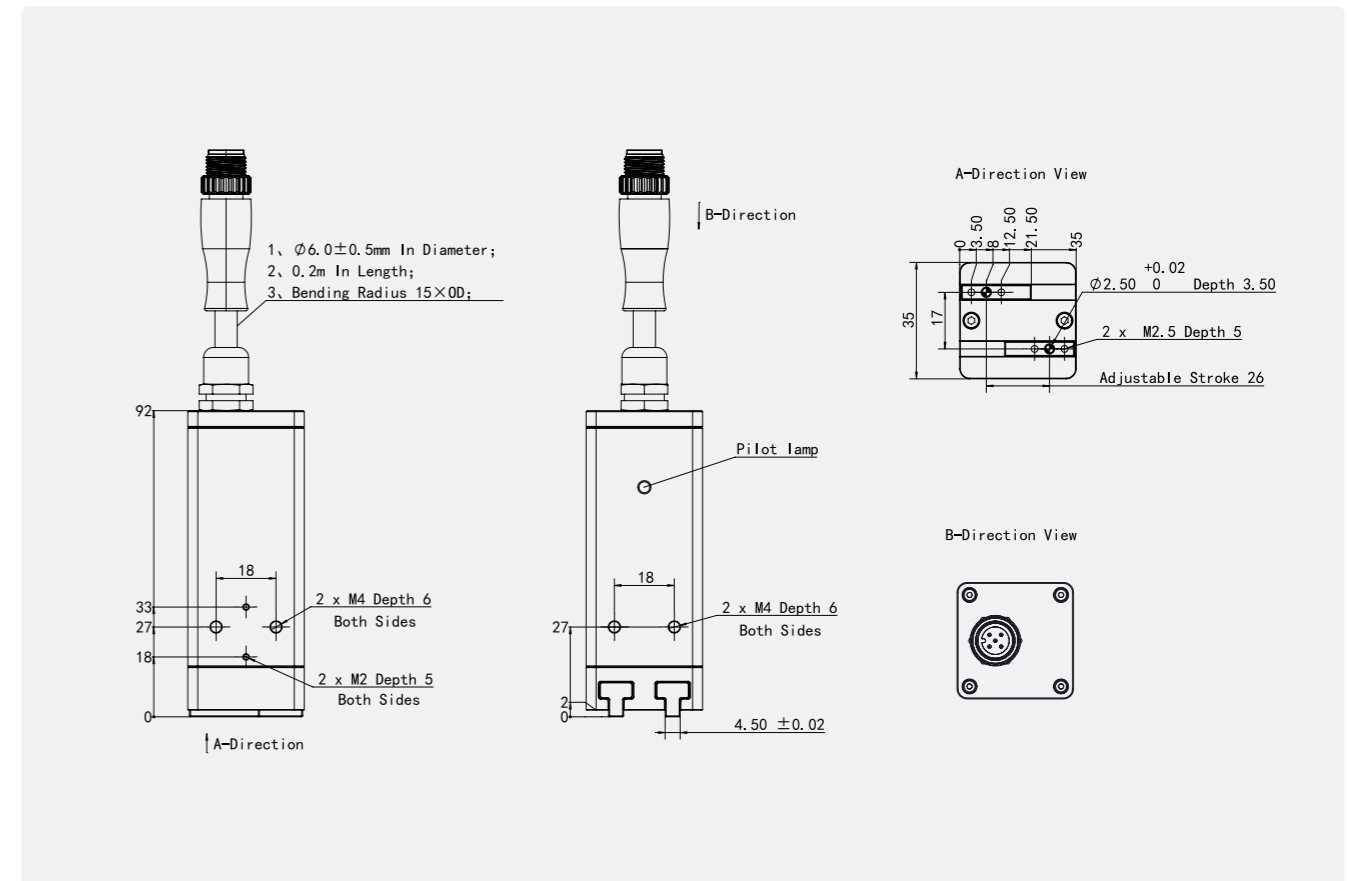


产品参数

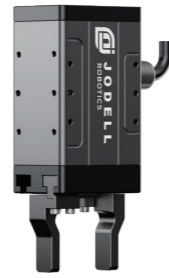
可调行程	0-26 mm	额定电压	DC 24V±10%
单指夹持力	2-15 N	最大电流	0.85 A
打开/闭合时间	0.3 s	额定电流	0.4 A
位置重复精度	±0.02 mm	通信协议	Modbus RTU(RS 485)
最大推荐负载	0.3 Kg	符合国际标准	CE、RoHS
掉落检测	支持	垂直方向容许静负载Fz	150 N
使用环境	5~40°C, 85% RH以下	滑块容许静力矩Mx	1.2 N·m
运行噪音	< 40 dB	滑块容许静力矩My	0.9 N·m
本体重量	0.25 Kg	滑块容许静力矩Mz	0.55 N·m
IP等级	IP 40		

注:本产品出货不含夹指

尺寸图



RBTX-JODELL-GD-0003

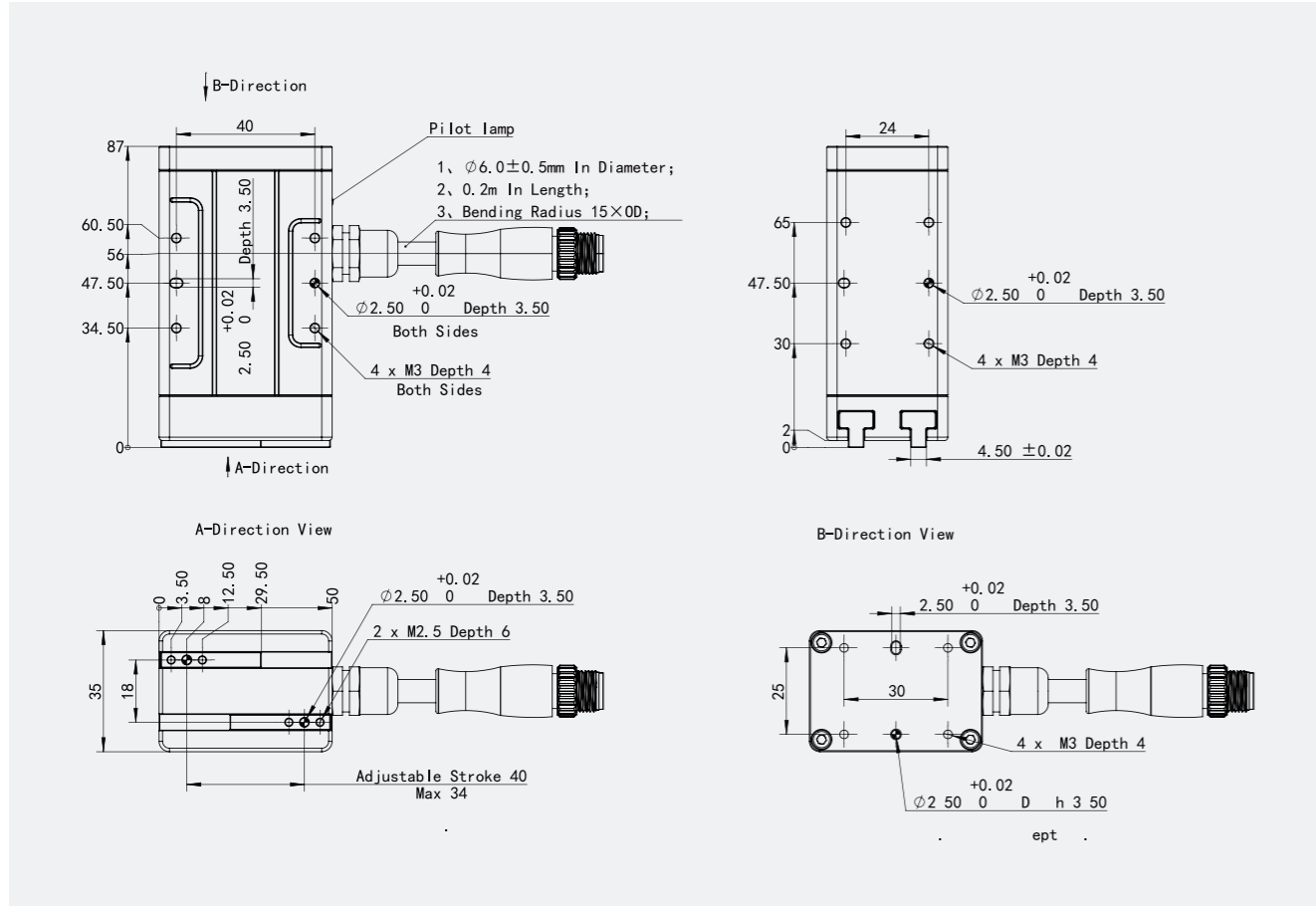


产品参数

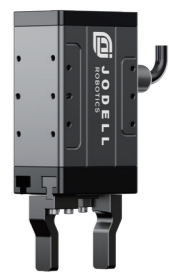
可调行程	0-40 mm	额定电压	DC 24V±10%
单指夹持力	4-50 N	最大电流	0.85 A
打开/闭合时间	0.5 s	额定电流	0.4 A
位置重复精度	±0.02 mm	通信协议	RS 485+I/O
最大推荐负载	0.8 Kg	符合国际标准	CE、RoHS
掉落检测	支持	垂直方向容许静负载Fz	200 N
使用环境	0~40°C, 85% RH以下	滑块容许静力矩Mx	2 N·m
运行噪音	< 40 dB	滑块容许静力矩My	1.5 N·m
IP等级	IP 40	滑块容许静力矩Mz	2 N·m
本体重量	0.36Kg		

注:本产品出货不含夹指

尺寸图



RBTX-JODELL-GD-0004

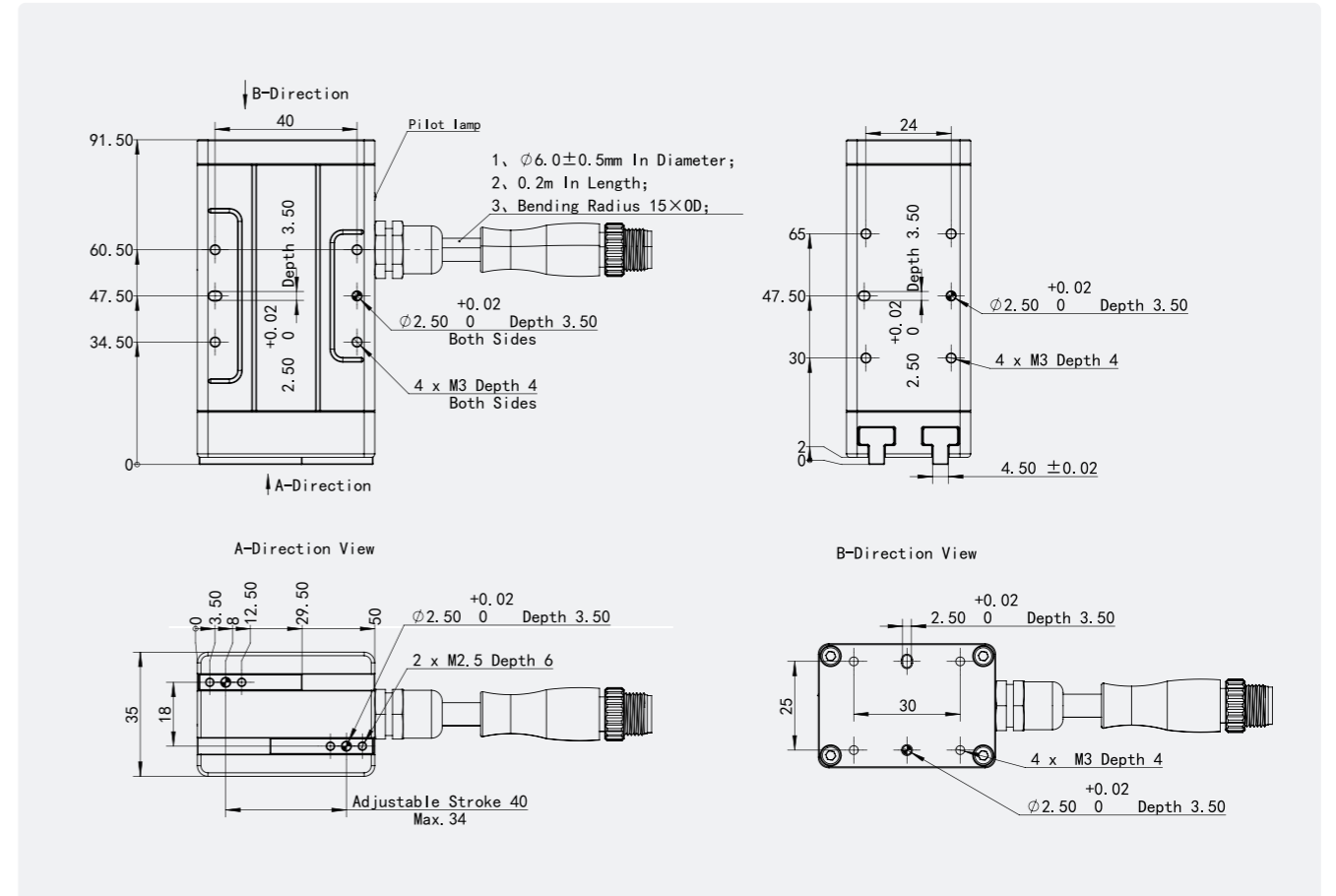


产品参数

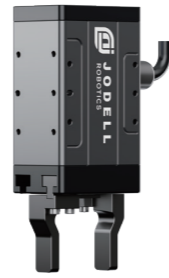
可调行程	0-40 mm	本体重量	0.37 kg
单指夹持力	40-100 N	额定电压	DC 24V±10%
打开/闭合时间	1.10 s	最大电流	0.85 A
位置重复精度	±0.02 mm	额定电流	0.4 A
最大推荐负载	2 kg	通信协议	RS 485+I/O
掉落检测	支持	垂直方向容许静负载Fz	200 N
使用环境	5~40°C, 85% RH以下	滑块容许静力矩Mx	2 N·m
运行噪音	< 40 dB	滑块容许静力矩My	1.5 N·m
IP等级	IP40	滑块容许静力矩Mz	2 N·m

注:本产品出货不含夹指

尺寸图



RBTX-JODELL-GD-0005

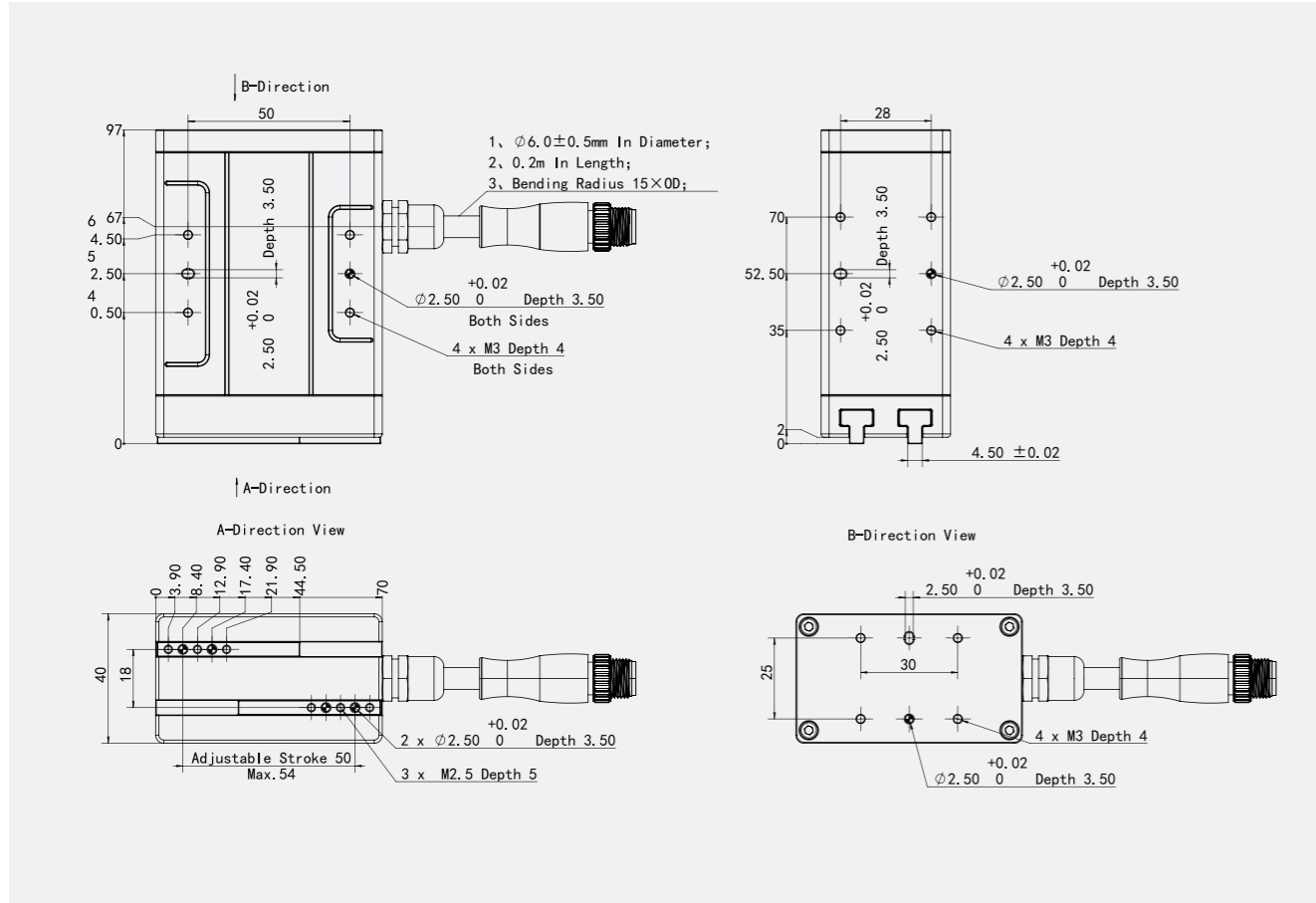


产品参数

可调行程	0-50 mm	额定电压	DC 24V±10%
单指夹持力	10-60 N	最大电流	0.85 A
打开/闭合时间	0.6 s	额定电流	0.4 A
位置重复精度	±0.02 mm	通信协议	RS 485+I/O
最大推荐负载	1 kg	符合国际标准	CE、RoHS
掉电保持	支持	垂直方向容许静负载Fz	200 N
使用环境	5~40°C, 85% RH以下	滑块容许静力矩Mx	2 N·m
运行噪音	< 40 dB	滑块容许静力矩My	1.5 N·m
IP等级	IP40	滑块容许静力矩Mz	2 N·m
本体重量	0.57 kg		

注:本产品出货不含夹指

尺寸图



RBTX-JODELL-GD-0006

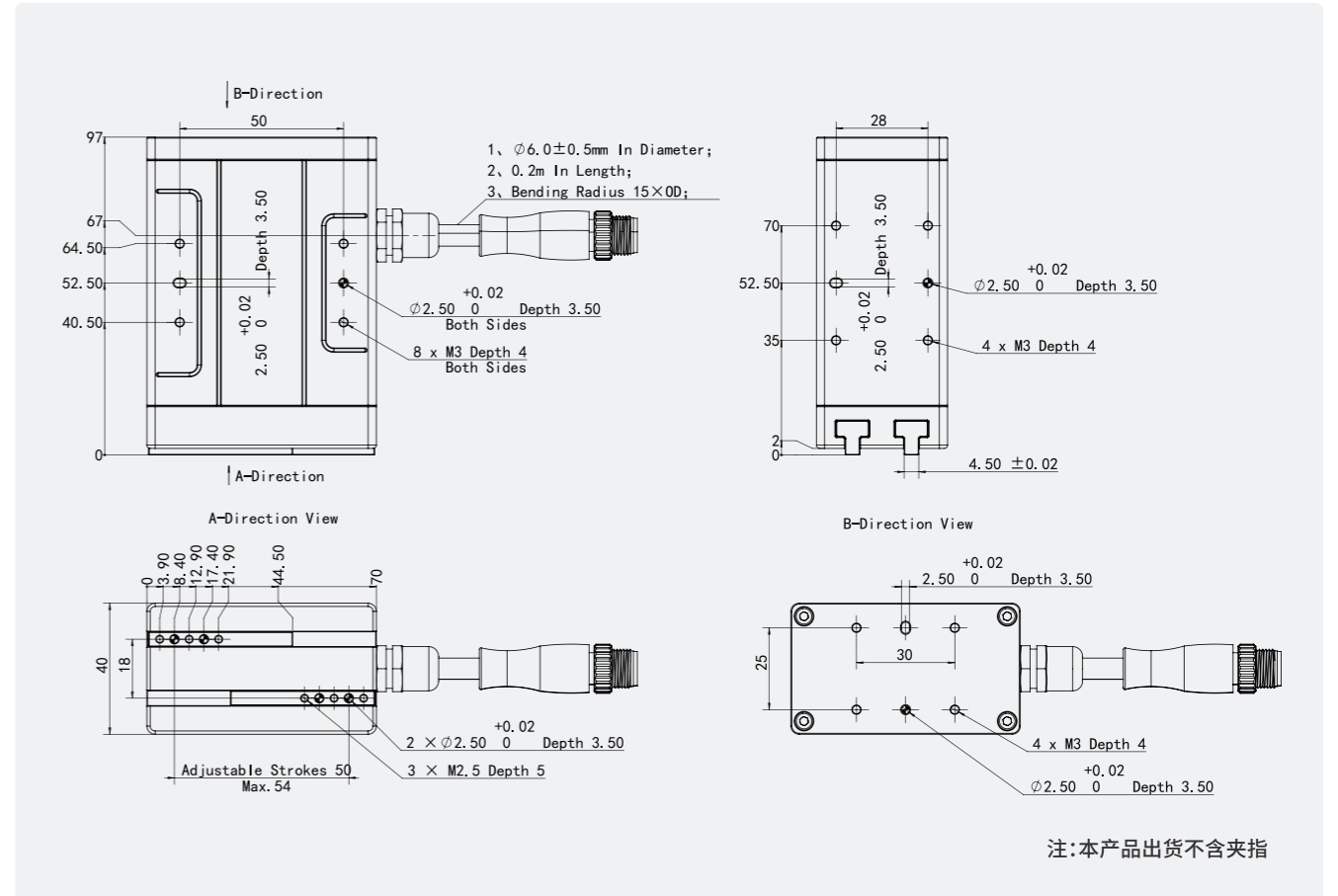


产品参数

可调行程	0-50 mm	本体重量	0.53 kg
单指夹持力	40-100 N	额定电压	DC 24V±10%
打开/闭合时间	1.10 s	最大电流	0.6 A
位置重复精度	±0.02 mm	额定电流	0.25 A
最大推荐负载	2 kg	通信协议	RS 485+I/O
掉落检测	支持	垂直方向容许静负载Fz	200 N
使用环境	5~40°C, 85% RH以下	滑块容许静力矩Mx	2.5 N·m
运行噪音	< 40 dB	滑块容许静力矩My	2 N·m
IP等级	IP40	滑块容许静力矩Mz	2.8 N·m

注:本产品出货不含夹指

尺寸图



注:本产品出货不含夹指

RBTX-JODELL-GP-01 电动旋转夹爪

产品特点

- 驱控一体，组网运用
- 正反无限旋转
- 力、位、旋转角度可调可控
- 抓取反馈，掉落检测



产品优势

- 抓取反馈
- 多面安装
- 驱控一体
- 正反无限旋转
- 精准旋转定位

应用场景

- 3C电子
- 医疗器械
- 精密制造
- 家用电器
- 教育展示
- 汽车及相关

RBTX-JODELL-GP-0101

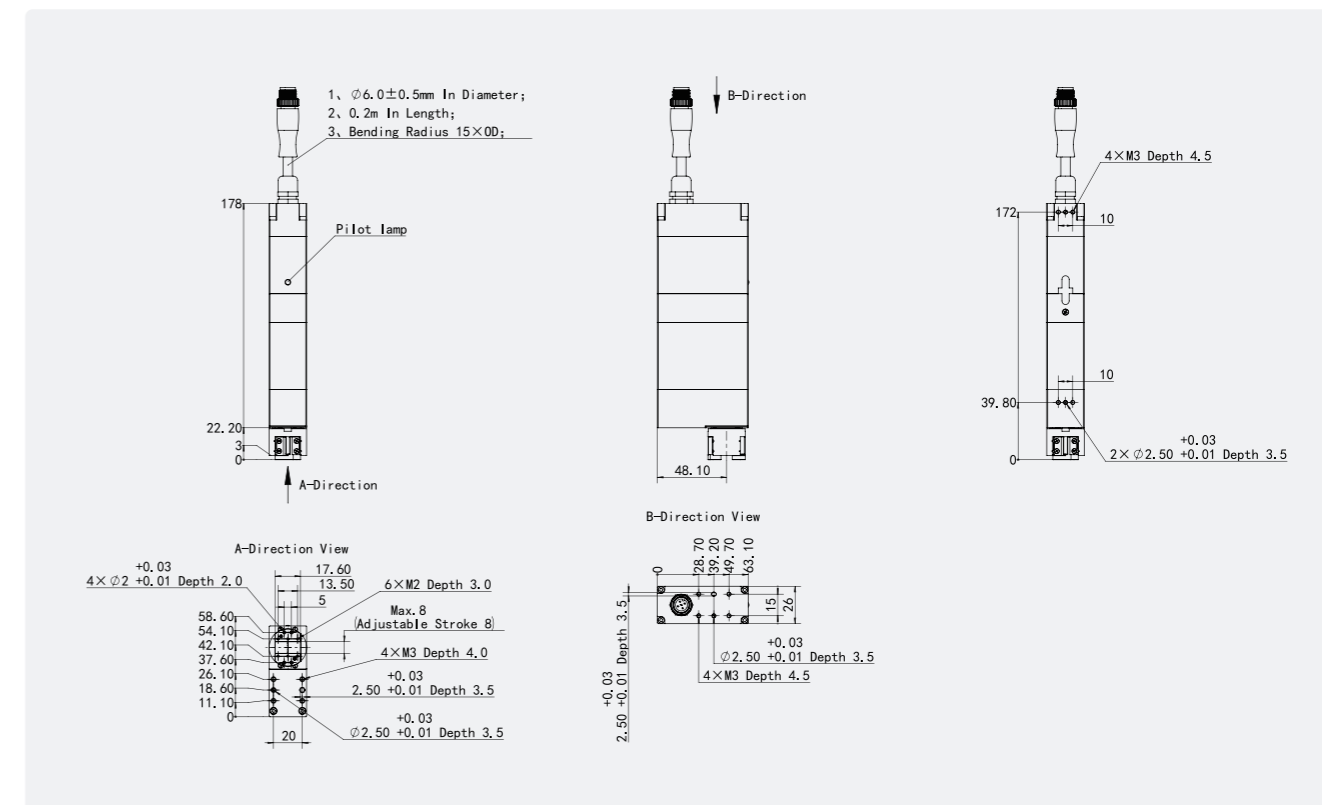


产品参数

可调行程	0-8 mm	运行噪音	< 70 dB
单指夹持力	4-23 N	本体重量	0.6 kg
打开/闭合时间	0.3 s	IP等级	IP40
峰值扭矩	0.3 N·m	额定电压	DC 24V±10%
额定扭矩	0.12 N·m	最大电流	2 A
旋转角度	无限旋转	额定电流	0.4A
最大旋转速度	1500°/s	通信协议	Modbus RTU(RS485)
容许最大惯量	100 kg/mm ²	垂直方向容许静负载Fz	100 N
夹持重复精度	±0.02 mm	滑块容许静力矩Mx	1.5 N·m
旋转重复精度	±0.5°	滑块容许静力矩My	1.5 N·m
最大推荐负载	0.3 kg	滑块容许静力矩Mz	1.5 N·m
掉落检测	支持	使用环境	5~40°C, 85% RH以下

注:本产品出货不含夹指

尺寸图



RBTX-JODELL-GP-0102

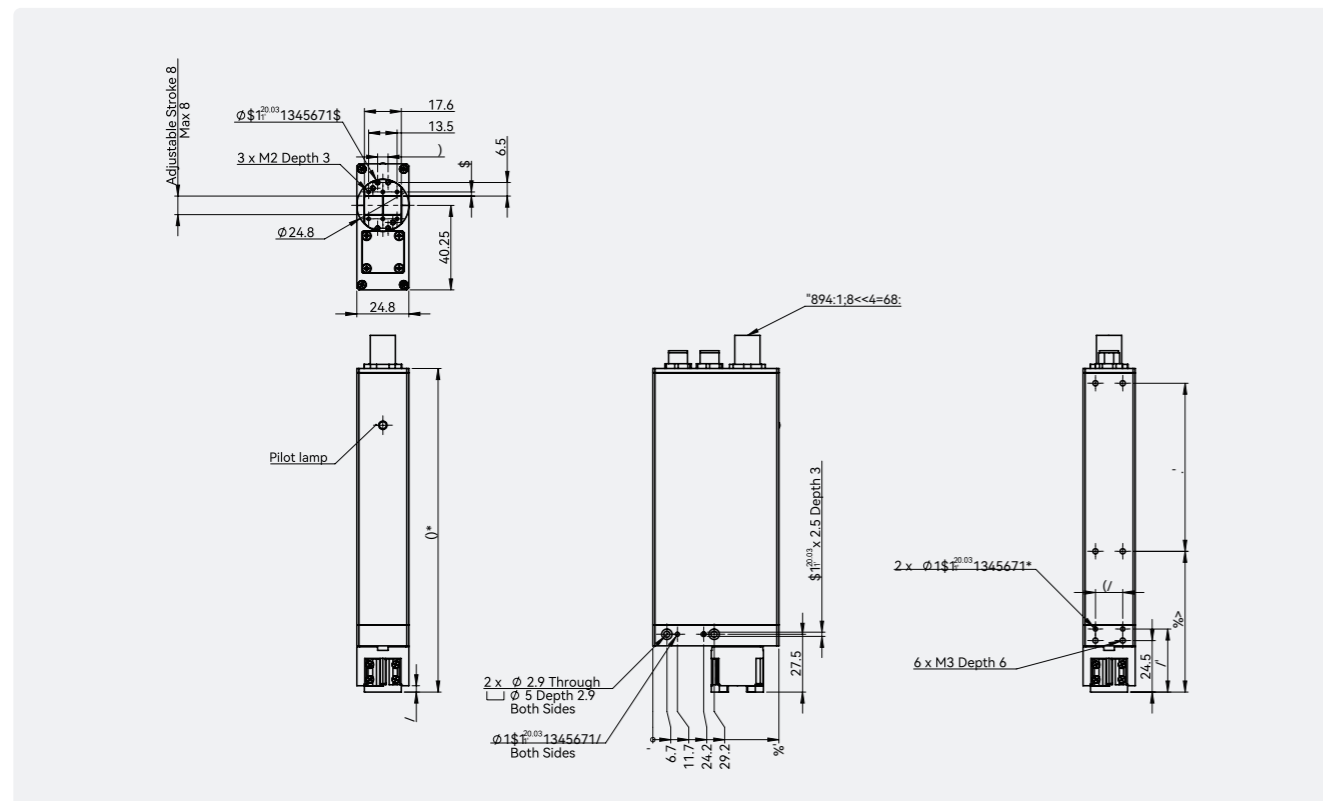


产品参数

可调行程	0-8 mm	掉落检测	支持
单指夹持力	4-30 N	运行噪音	< 70 dB
打开/闭合时间	0.5 s	本体重量	0.6 kg
峰值扭矩	0.1N	IP等级	IP40
额定扭矩	0.05N.m	额定电压	DC 24V±10%
旋转角度	无限旋转	最大电流	\$2
最大旋转速度	720°/s	额定电流	#2
容许最大惯量	80kg/mm ²	通信协议	Modbus RTU(RS485)
夹持重复精度	±0.02 mm	垂直方向容许静负载Fz	#!13
旋转重复精度	±0.5°	滑块容许静力矩Mx	1.5N.m
最大推荐负载	0.35kg	滑块容许静力矩My	1.5N.m
使用环境	5~40°C, 85% RH以下	滑块容许静力矩Mz	1.5N.m

注:本产品出货不含夹指

尺寸图



RBTX-JODELL-GP-0103

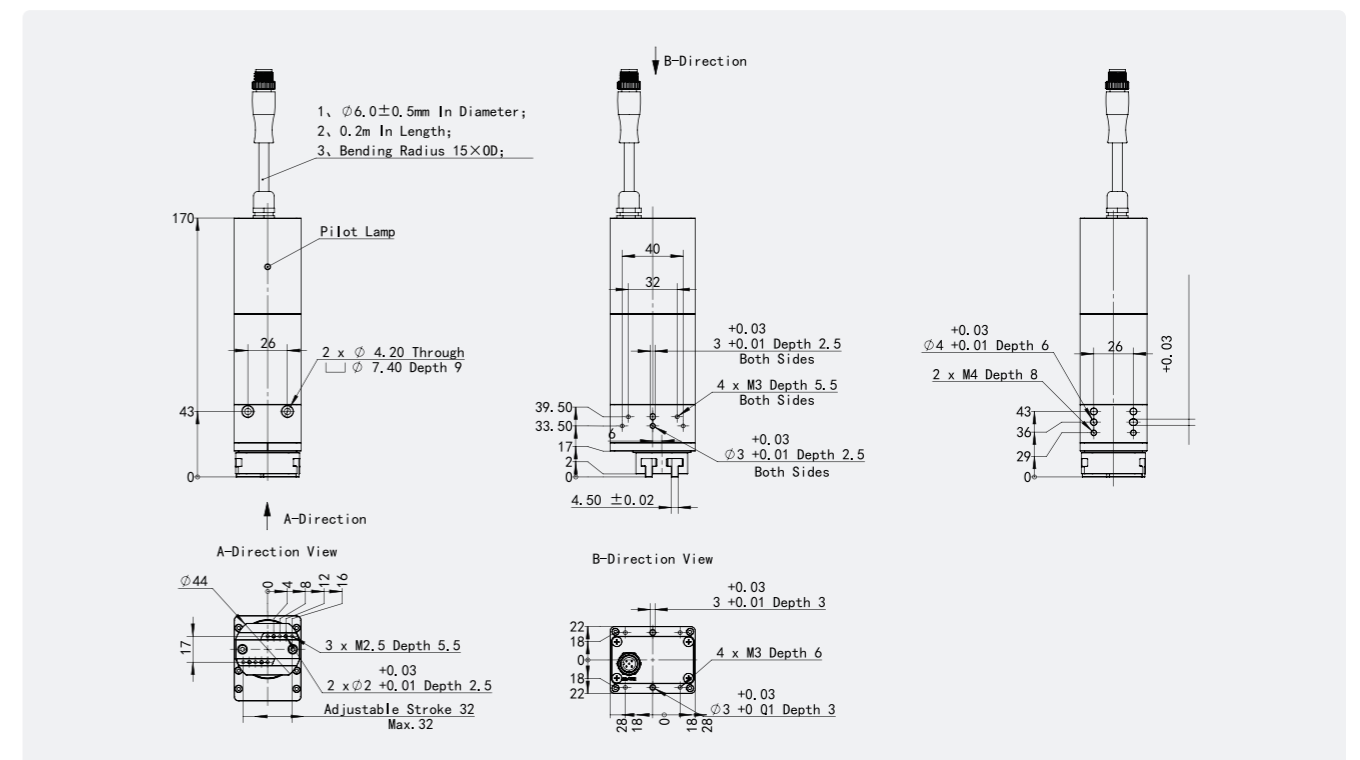


产品参数

可调行程	0-32 mm	运行噪音	< 70 dB
单指夹持力	40~100 N	本体重量	0.7 Kg
打开/闭合时间	0.5 s	IP等级	IP40
峰值扭矩	1 N·m	额定电压	DC 24V±10%
额定扭矩	0.2 N·m	最大电流	4 A
旋转角度	无限旋转	额定电流	0.5 A
最大旋转速度	1350°/s	通信协议	Modbus RTU(RS 485)
容许最大惯量	200 kg/mm ²	符合国际标准	CE, RoHS
夹持重复精度	±0.02 mm	垂直方向容许静负载Fz	200 N
旋转重复精度	±0.5°	滑块容许静力矩Mx	2 N·m
最大推荐负载	1.5 Kg	滑块容许静力矩My	2 N·m
掉落检测	支持	滑块容许静力矩Mz	2 N·m
使用环境	5~40°C, 85% RH以下		

注:本产品出货不含夹指

尺寸图



RBTX-JODELL-SC 电动真空执行器

产品特点

- 使用便携，无须外接气源，节省气源系统。
- 易于安装，部署灵活。
- 可编程控制，吸力可调，急速响应。
- 末端可换，可拓展各类吸盘嘴。
- AB独立双路控制。

产品优势



应用场景



RBTX-JODELL-SC-0001

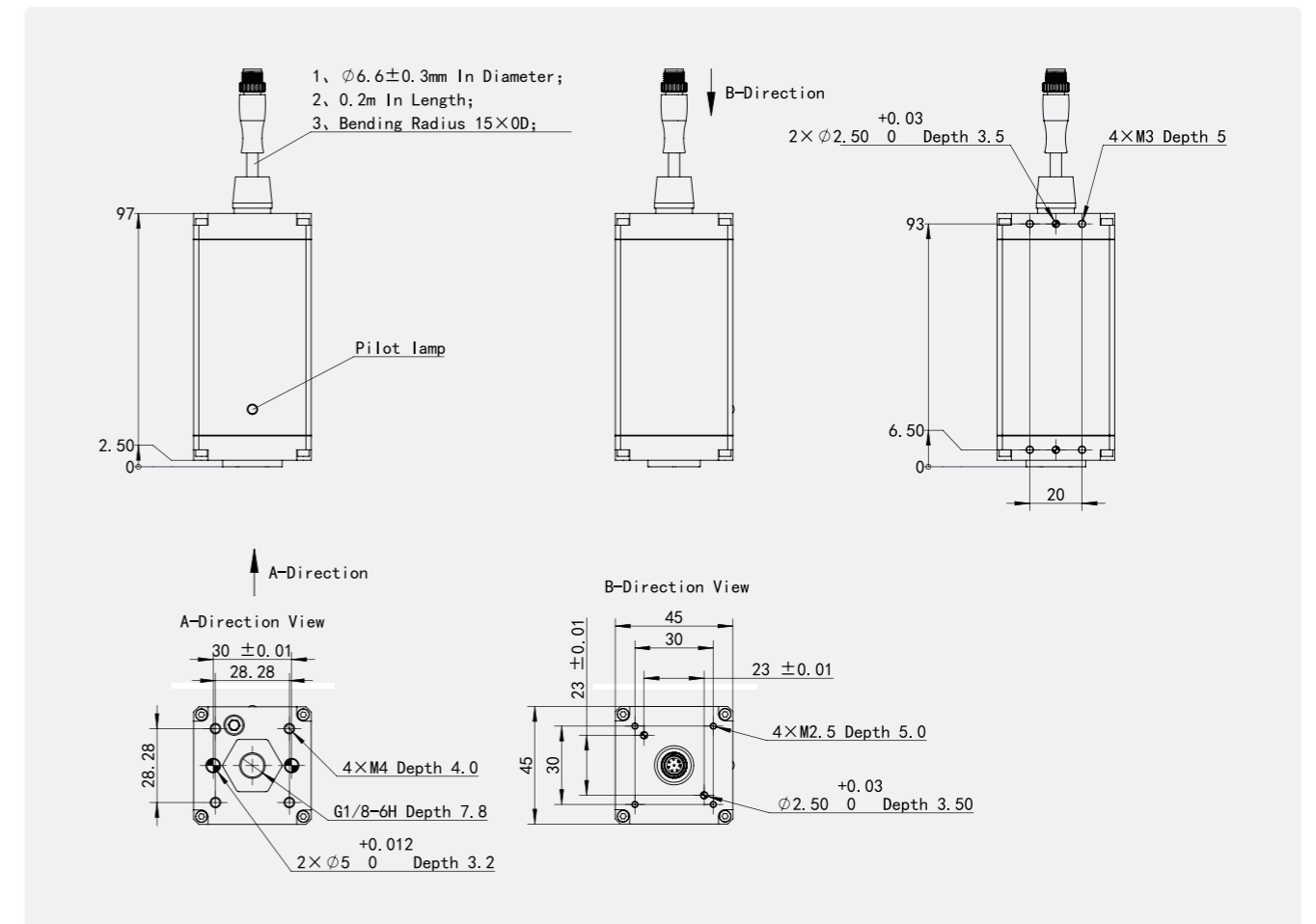


产品参数

真空度	10%-60%	运行噪声	< 70dB
最大流量	2.5 L/min	额定电压	DC 24V±10%
本体重量	0.3 kg	额定电流	0.13 A
最大推荐负载	1 kg	峰值电流	0.3 A
最快吸附时间	0.2 s	符合国际标准	CE、RoHS
最快释放时间	0.1 s	通讯协议	Modbus RTU(RS485)
防护等级	IP40		Digital I/O
使用环境	0-40°C, 85% RH以下		

注:本产品出货不含吸盘嘴

尺寸图



RBTX-JODELL-SC-0002

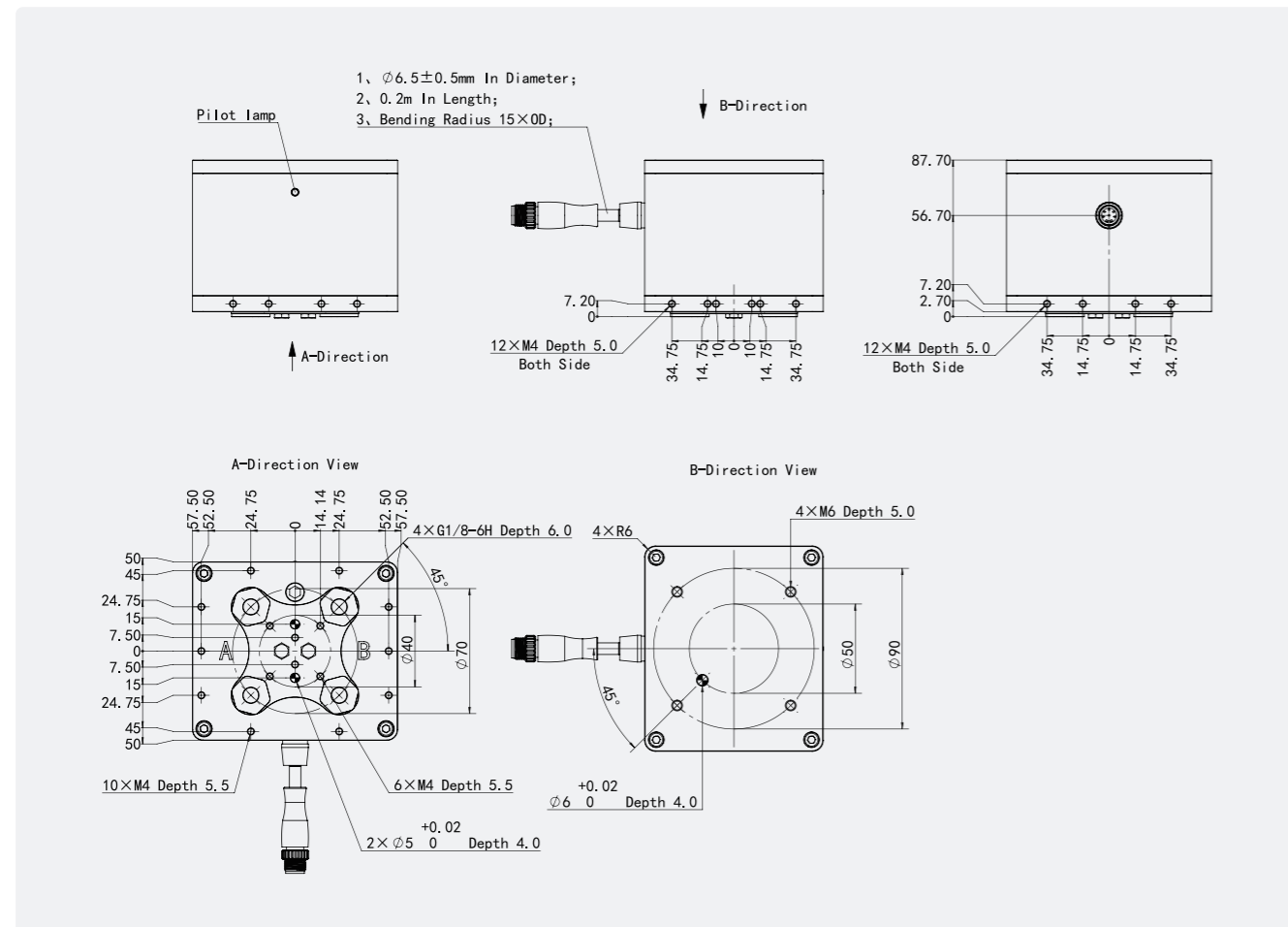


产品参数

真空度	10%-70%	运行噪声	< 70dB
最大流量	10 L/min	额定电压	DC 24V±10%
本体重量	1.4 Kg	额定电流	0.5 A
最大推荐负载	8 kg	峰值电流	3.8 A
最快吸附时间	0.3 s	符合国际标准	CE、RoHS
最快释放时间	0.2 s	通讯协议	Modbus RTU(RS485)
防护等级	IP54		Digital I/O
使用环境	0-40°C, 85% RH以下		

注:本产品出货不含吸盘嘴

尺寸图



ReBeLMove

产品代码: RBTX-IGUS-0258

景深: 3

防护等级: IP67/12 防护等级

最大负载: 100公斤

最大速度: 2m/s



ReBeLMove: 人身安全型 AMR

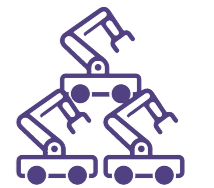
ReBeLMove 是一款自主移动机器人 (AMR), 因其不可激活的安全技术及其优势而脱颖而出。即使在推压模式下和在站点停靠时, 所有安全功能都保持激活状态。这些包括: 安全激光扫描仪、双通道紧急停止、电机上的编码器和两个电机上的制动器。凭借性能等级 D (PLd), ReBeLMove 可以在空间中自由导航并独立搜索自由路径。安全技术可以随时干预并停止机器人。如果 ReBeLMove 检测到它前面的对象, 它会尝试避开它。如果物体靠得太近并突破安全区域 (安全区域), 制动器会接合并使车辆停止。

亮点

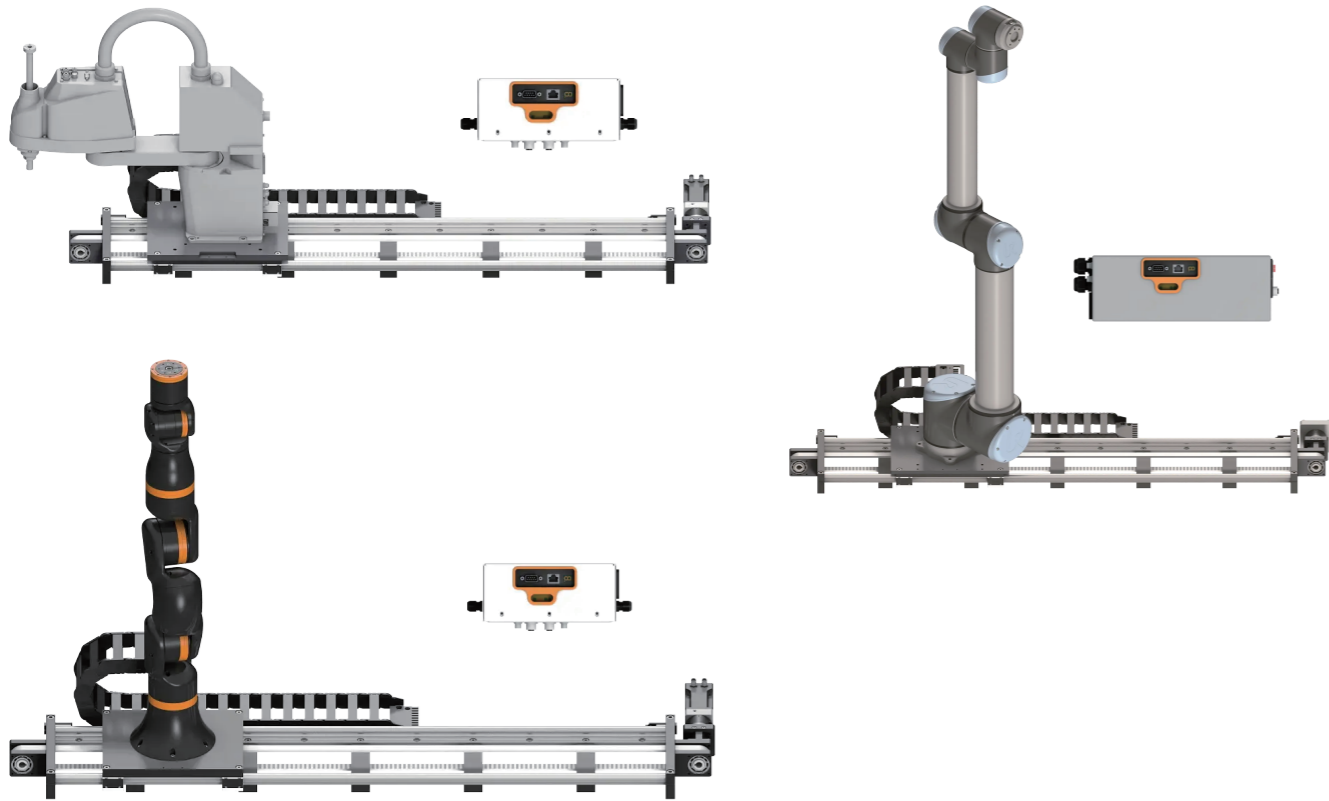
- 成本优势。同类 AMR 的起价约为 50,000 欧元。
- 直观的应用程序使实施非常简单。
- 可以通过虚拟 (REST API) 和物理 IoT 设备进行通信。可以触发作业、门、输送技术和其他设备。
- 集成的设备群管理可实现有效运营。
- 8 小时运行时间。
- 可实现 50 公斤的负载能力 + 高达 100 公斤的拉力。
- 为工作站或机器提供工具和材料供应。
- 从生产机器上拆下零件。

车队管理分布在自主移动机器人 (AMR) 之间, 这些机器人通过 WLAN 相互通信。这不需要大带宽。只要没有遇到, AMR 也可以离线驾驶路线, 并且只需要 Wi-Fi 下订单。或者, 可以使用外部VDA5050车队管理器, 例如 idealworks、Naise、MHP 或 Kinexon。

- ReBeLMove (移动平台)
- 带框架的充电座
- 通过蓝牙进行手动控制的控制器
- 充电器
- 带坚固外壳的平板电脑
- 一年更新和支持服务



第七轴机器人



第7轴可以个性化配置且应用非常灵活它将爱普生机器人的活动范围扩大了 6000 毫米（根据技术设计），使其在应用中更加灵活。drylin® ZLW-20200 齿形带轴非常适合用作宽扁平直线轴。igus可提供用于直接连接Epson机器人的第7轴适配器套件。ZLW-20200 齿带轴可与配套的适配器套件或单独提供的适配器套件连接使用。该直线轴可用于精度要求为 0.3 毫米的应用，载荷可达 55 公斤。这种配件的最大尺寸为速度可达 0.3 米/秒。可选择订购带或不带控制系统的轴。要在爱普生软件中控制轴，需要使用 DLE-EPSON-0001。我们的第 7 轴主要由摩擦学优化塑料组成，可显著节约成本。而且它使用寿命长，且无需维护。

- 机器人使用灵活，没有固定的运动学模式
- 通过 ZLW-20200 齿带轴的线性滑块连接
- 标准行程长度可达 3,000 毫米，根据要求可达 6,000 毫米
- 适配套件包括合适的拖链系统
- ZLW-20200 齿带轴可与配套的适配器套件连接使用。
- 机器人运动学爱普生 T3、T6、VT6



3D 视觉传感器 - Mech-Eye NANO

产品代码: RBTX-MECH-0001

Mech-Eye NANO 3D 相机设计紧凑，工作距离短，非常适合组装任务或直接安装在机器人手臂上。紧凑的铝制外壳、强大的 LED 或激光器以及完全无风扇的热管理系统使 Mech-Mind Robotics 的 Mech-Eye 3D 相机成为自动化的完美组件。

即使是复杂或反射的表面也能被传感器准确捕获。极高质量的 3D 点云是自动检测未分类的异质物体、计算抓取位置和无碰撞运动序列的最佳基础。快速、精确且具有出色的稳定性。

Mech-Mind Robotics 的 3D 相机已通过 CE、FCC 和 VCCI 认证

亮点

- 分辨率130 万像素
- CMOS 类型RGB
- 投影仪：结构光（LED）
- 精度：500 毫米处 0.1 毫米
- 工作距离：300 毫米至 600 毫米
- 校准：350 毫米
- 含电缆、安装适配器和电源
- 兼容校准板（可选）：BDB-5 或 OCB-10（仅限 EIH）

- | | |
|---------------|--------------------------|
| • 千兆以太网愿景 2.1 | 兼容软件 |
| • GenICam 3.0 | • Easy 3D / Easy 3DMatch |
| • C++ | • HALCON |
| • C# | • MERLIC |
| • ROS | • EyeVision |
| • Python | |

使用 Mech Eye 视觉系统需要 IPC!



3D 视觉传感器 - Mech-Eye PRO M

产品代码: RBTX-MECH-0013

Mech-Eye PRO 系列 3D 相机具有特别高的精度和中小工作距离，因此非常适合料箱拣选和机器看护任务。

紧凑的铝制外壳、强大的 LED 或激光器以及完全无风扇的热管理使 Mech-Mind Robotics 的 Mech-Eye 3D 相机成为自动化的完美组成部分。

即使是复杂或反射的表面也能被传感器准确捕获。极高质量的 3D 点云是自动检测未分类的异质物体、计算抓取位置和无碰撞运动序列的最佳基础。快速、精确且具有出色的稳定性。

Mech-Mind Robotics 的 3D 相机已通过 CE、FCC 和 VCCI 认证

亮点

- 典型捕捉时间- 0.3 - 0.6 秒
- 分辨率 (px) - 1.920 x 1.200 px
- VDI/VDE 精确度- 2 米内 0.2 毫米
- 工作距离 - 1000 毫米 - 2000 毫米
- 接口 - GigE、C++、C#、Python、ROS
- 电源- 24 伏直流 / 3.75 安

- 千兆以太网愿景 2.1
- GenICam 3.0
- C++
- C#
- ROS
- Python

兼容软件

- Easy 3D / Easy 3DMatch
- HALCON
- MERLIC
- EyeVision

使用 Mech Eye 视觉系统需要 IPC!



3D 视觉传感器 - Mech-Eye Deep

产品代码: RBTX-MECH-0006

Mech-Eye DEEP 3D 相机具有高分辨率、激光投影仪和极长的工作距离，非常适合码垛和卸垛等物流应用。

紧凑的铝制外壳、强大的 LED 或激光器以及完全无风扇的热管理使 Mech-Mind Robotics 的 Mech-Eye 3D 相机成为自动化的完美组成部分。

即使是复杂或反射的表面也能被传感器准确捕获。极高质量的 3D 点云是自动检测未分类的异质物体、计算抓取位置和无碰撞运动序列的最佳基础。快速、精确且具有出色的稳定性。

Mech-Mind Robotics 的 3D 相机已通过 CE、FCC 和 VCCI 认证

亮点

- 典型捕捉时间- 0.5 - 0.9 秒
- 分辨率 (像素) - 深度: 2,048 x 1,536 px | RGB: 2,000 x 1,500 px
- VDI/VDE 精确度- 3 毫米 @ 3 毫米
- 工作距离 - 1,200 毫米 - 3,500 毫米
- 接口 - GigE、C++、C#、Python、ROS
- 电源- 24 伏直流 / 3.75 安

- 千兆以太网愿景 2.1
- GenICam 3.0
- C++
- C#
- ROS
- Python

兼容软件

- Easy 3D / Easy 3DMatch
- HALCON
- MERLIC
- EyeVision

使用 Mech Eye 视觉系统需要 IPC!



3D 视觉传感器 - Mech-Eye LSR L

产品代码: RBTX-MECH-0019

得益于激光光源（激光防护等级 2），Mech-Eye LSR 系列 3D 相机特别适用于环境光强和中高工作距离的场所。

紧凑的铝制外壳、强大的 LED 或激光器以及完全无风扇的热管理系统使 Mech-Mind Robotics 的 Mech-Eye 3D 相机成为自动化的完美组成部分。

即使是复杂或反射的表面也能被传感器准确捕获。极高质量的 3D 点云是自动检测未分类的异质物体、计算抓取位置和无碰撞运动序列的最佳基础。快速、精确且具有出色的稳定性。

Mech-Mind Robotics 的 3D 相机已通过 CE、FCC 和 VCCI 认证

亮点

- 典型捕捉时间- 0.5 - 0.9 秒
- 分辨率（像素）- 深度：2,048 × 1,536 像素 RGB：4,000 × 3,000 / 2,000 × 1,500 像素
- VDI/VDE 精确度- 3 米 1 毫米
- 工作距离 - 1200 毫米 - 3000 毫米
- 接口 - GigE、C++、C#、Python、ROS
- 电源- 24 伏直流 / 3.75 安

- 千兆以太网愿景 2.1
- GenICam 3.0
- C++
- C#
- ROS
- Python

兼容软件

- Easy 3D / Easy 3DMatch
- HALCON
- MERLIC
- EyeVision

使用 Mech Eye 视觉系统需要 IPC!



3D 视觉传感器 - Mech-Eye UHP 140

产品代码: RBTX-MECH-0005

Mech-Eye UHP 140 3D 相机具有高分辨率、紧凑的设计和低工作距离，非常适合检测和测量任务或直接安装在机器人手臂上。

紧凑的铝制外壳、强大的 LED 或激光器以及完全无风扇的热管理系统使 Mech-Mind Robotics 的 Mech-Eye 3D 相机成为自动化的完美组件。

即使是复杂或反射的表面也能被传感器准确捕获。极高质量的 3D 点云是自动检测未分类的异质物体、计算抓取位置和无碰撞运动序列的最佳基础。快速、精确且具有出色的稳定性

Mech-Mind Robotics 的 3D 相机已通过 CE、FCC 和 VCCI 认证

亮点

- 平均记录时间- 0.6 - 0.9 秒
- 分辨率 (px) - 2,048 x 1,536 px
- 校准精度- 0.3 米处 0.03 毫米
- 工作距离- 300 毫米 (+/- 20 毫米)
- 接口 - GigE、C++、C#、Python、ROS
- 电源- 24 V DC / 3.75 A

- 千兆以太网愿景 2.1
- GenICam 3.0
- C++
- C#
- ROS
- Python

兼容软件

- Easy 3D / Easy 3DMatch
- HALCON
- MERLIC
- EyeVision

使用 Mech Eye 视觉系统需要 IPC!



Unitree - 四足机器人 B1

产品代码: RBTX-UNIT-0003

Unitree 宇树 B1 是一款工业级四足机器人，专为人机交互 (HRI)、SLAM 和运输等领域的自主系统研发而设计。这款机器人有四条腿和 12 个自由度 (DOF)，可以处理各种地形。B1 具有强大的驱动器和电源管理系统，可实现 1.8 m/s (6.5 km/h) 的速度，运行时间长达 3 小时。此外，它的膝部电机提供 210 Nm 的扭矩，使其能够执行跳跃、后空翻和移动重物。得益于 IP68 认证，B1 可以在任何天气条件下使用。



防护等级: IP67 防护等级

重量: 40公斤

最大负载: 40公斤

亮点

设备Unitree B1 安装了 3 个 Nvidia Jetson Xavier NX，以及 2 个地形传感器和脚上的附加力传感器。



B1 还具有 4G 无线网络通信、GNSS 采集和超视距通信功能。

- 1 x 宇树 Unitree B1
- 1 x 宇树 Unitree B1 装载站
- 1 x 宇树 Unitree B1 电池
- 1 x Unitree B1 遥控器



技术数据

- 尺寸: 1102*461*700mm
- 重量 (不含电池): 40KG
- 续航时间: 3-5 小时 (取决于应用)
- 有效载荷: 40KG
- 膝关节最大瞬时扭矩: 210N.m
- 越障能力
- 楼梯间距: $\geq 20\text{cm}$
- 斜率: $\geq 35^\circ$
- 最大行走速度: 1.5-2m/s
- 标准楼梯最大行走速度: 0.7m/s
- 内置4G模块 (含GNSS): 遥控/图传/通话、GPS/北斗数据采集。
- 支持 IP68



Inspire Robots 灵巧手

产品代码: RBTX-MYBO-0001

探索令人印象深刻的 Inspire Robots RH56 系列抓手，它将使您的机器人应用更上一层楼。这些创新的抓手专为精确和多功能的抓取作用而设计，为各种应用提供一系列强大的功能。RH56BFX 系列被亲切地称为“钢琴家”，其特点是高速运动和精确的交互，而 RH56DFX 系列则为要求苛刻的抓取作用提供强大的抓握和适中的速度。这两个系列都支持 ROS，并提供集成 ROS 插件的能力，以进一步增强可定制性和功能。

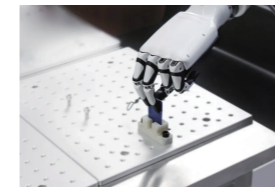


接口: RS485 接口

重量: 0.56公斤

重复性: 0.2毫米

景深: 6



亮点

Inspire 灵巧之手适用于各种应用领域，例如：

- 在服务机器人中，例如，用于服务或清洁
- 在机器人研究中，支持和测试新技术的开发



灵巧的机械手既可以独立作，也可以与 Unitree Unitree G1 结合使用，使机器人更加灵活。

Unitree Unitree G1 人形机器人 - 基础版

产品代码: RBTX-UNIT-0001

Unitree G1 是一款最先进的人形机器人，以其非凡的灵活性和先进的技术给人留下深刻印象。凭借超大的关节运动角度能力和多达 43 个关节电机，它超越了普通人的敏捷性。在模仿和强化学习的驱动下，机器人技术每天都在通过人工智能开发和优化。该机器人最突出的特点之一是其令人印象深刻的能力，一旦它着地就可以独立移动到行走位置。它立即起飞，无需任何额外的辅助工具！

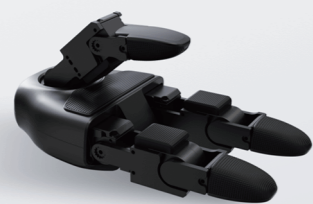


开启智能体 新纪元

Dex3-1力控灵巧手

3指力控灵巧手

(可加装安装多点触觉阵列)



身型数值

体重约 **35kg**

身高约 **130cm**



总自由度

≤ **43**个



最大关节扭矩

120N.m



续航时间

约 **2h**



360° 探测感知

3D激光雷达
+ 深度相机



Unitree G1 产品参数

3D激光雷达

LIVOX-MID360

深度相机

Intel RealSense D435i

麦克风阵列

降噪、回声消除

扬声器

立体声、5W功率

超大快拆电池

提供持久的动力

单手臂自由度

肩关节3+肘关节2+腕关节2 (选配)

整机中空关节走线

无外置a线缆

核心运动模组

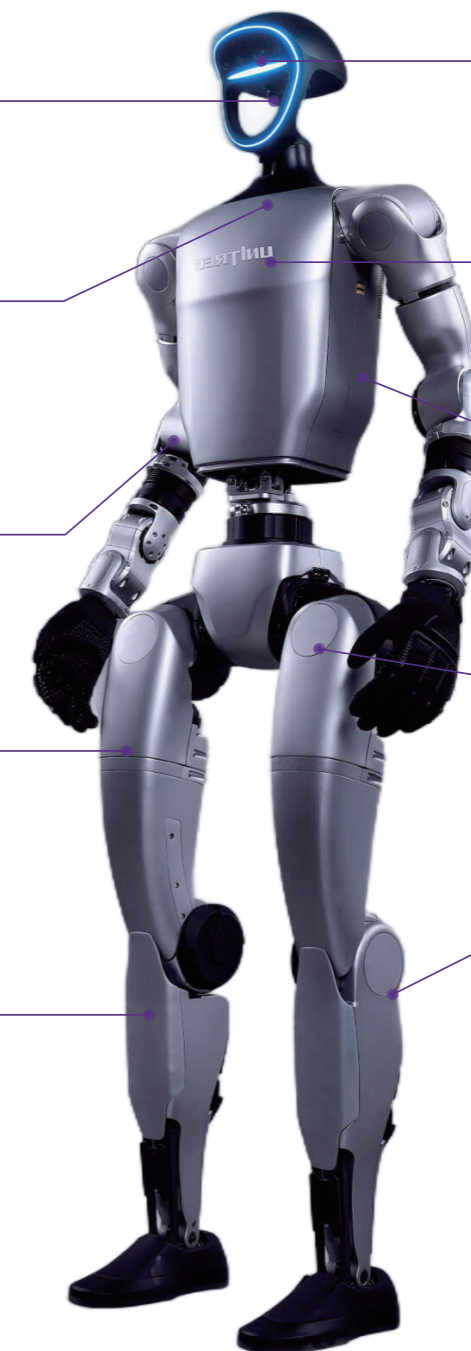
关节最大扭矩120N.m

单腿自由度

髌关节3+膝关节1+踝关节2

运动能力

移动速度2m/s



Humanoid | Nimbro

产品代码: RBTX-IGUS-0091

igus Nimbro 是一款用于研究和教学的人形模块化开源机器人。它非常适合 RoboCup Humanoid Soccer, 并且由于其尺寸, 它还与 RoboCup Humanoid League TeenSize 和 KidSize 课程兼容。

用于研究目的的模块化开源硬件/软件, 中型, 3D 打印。

- 身高:90 厘米, 体重:6千克
- 20 个联网硬盘
- 四核电脑
- 无线网络
- 带广角镜头的摄像机
- 惯性传感器
- 锂聚合物电池
- 基于 ROS 的软件

结构和形状:igus 激光烧结工艺中的塑料零件

- 重量极轻, 坚固耐用
- 部件数量少
- 同时具有承重部件和外壳设计功能
- 模块化
- 所有电子和控制部件都集成在机身内
- 配备 chainfex 电缆, 适用于狭小的安装空间

