

HR-B5-UB

双臂人形机器人平台

走进实验室

深入课堂

面向未来

基于酷卓第二代人形机器人架构开发

身高可调，适配多样场景
(138~168cm)

双臂全金属结构，单臂7
自由度、5kg负载

自研模块化上肢系统，灵
活组装、快速维护

标配小脑运动控制器，可
选智能化大脑

支持灵巧手扩展

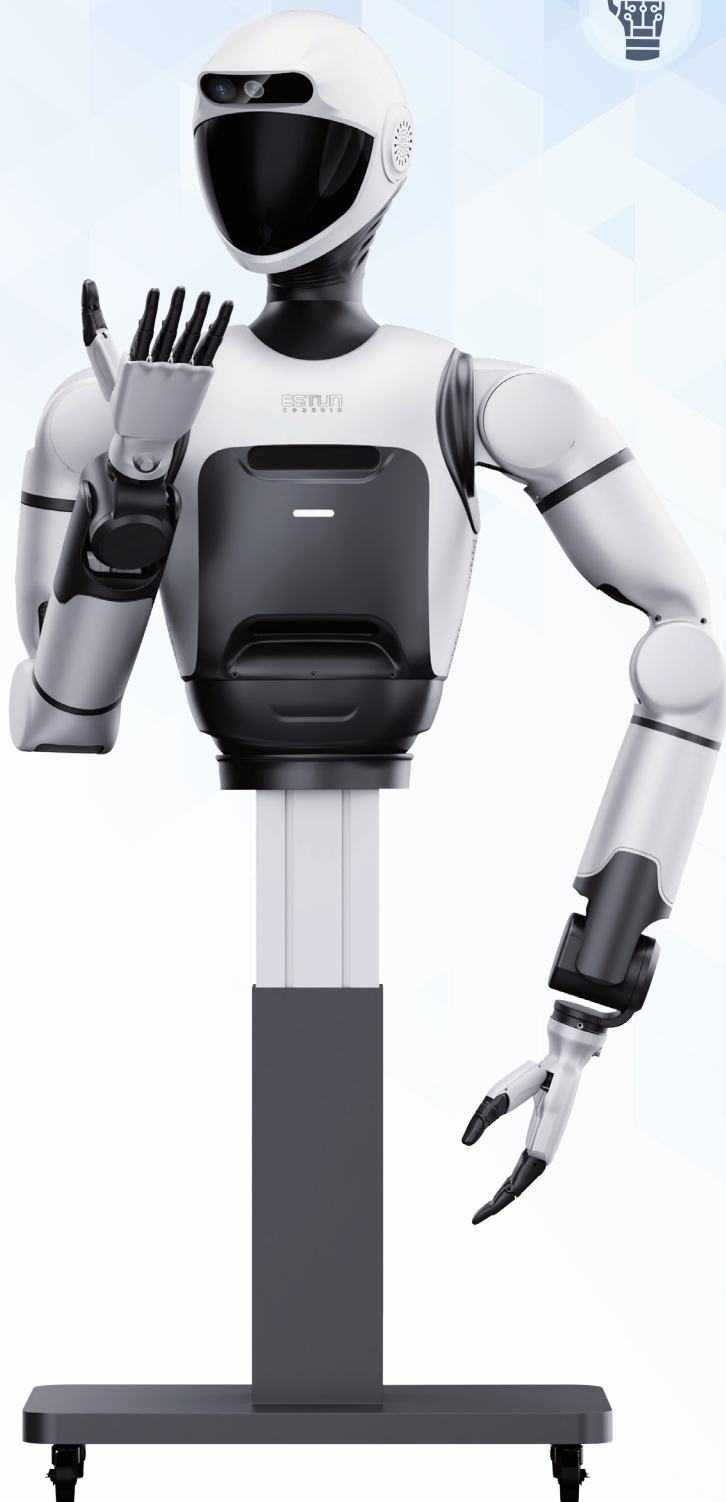
开放EtherCAT从站协议

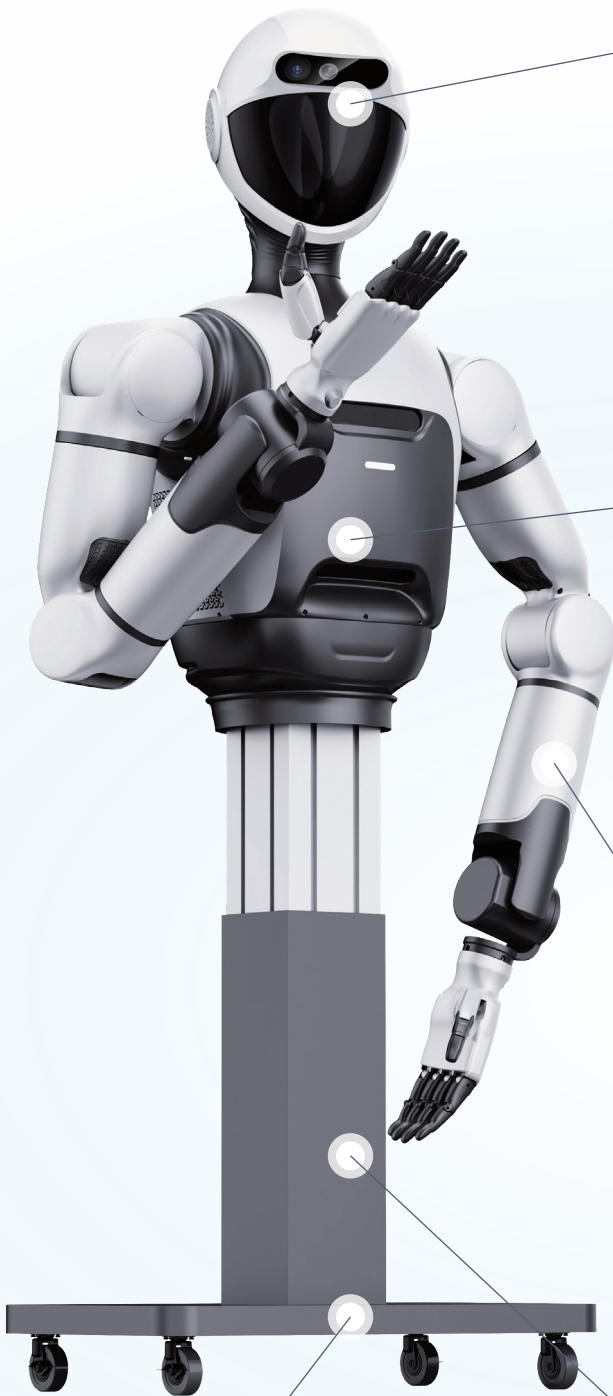
可选语音与视觉模块，融
合人机交互体验

可选头部、腰部自由度

基本参数

身高	约 138 ~ 168 cm (头顶离地高度)
体重	约 28kg (不含底座)
可移动底座	R550 mm
单臂负载能力	5 kg
电源输入	220V / 10A
电源线长度	3 m
峰值功率	1500 W
通讯接口	EtherCAT
应用特性	支持开放式 EtherCAT 从站配置





头部系统

重量	约 2kg
俯仰手动调节	约 -25°~10°
可选配置	▪ 语音模块 ▪ 旋转关节：转向 ▪ 旋转关节：俯仰 ▪ 头部相机模块

上肢系统

身体部分

躯干重量	≤ 16 kg
外壳材质	金属，便于装配与维护
背壳接口配置	▪ 网口 x 5 ▪ USB3.0 x 1 ▪ 急停接口 x 1 ▪ 电源输入(DC48V) x 1 ▪ 通孔：30mm x 1
散热结构	内置风道设计
可选扩展	胸部和腰部相机模块

手臂部分

单臂最大负载	5 kg（不含灵巧手）
单臂自重	≤ 8.5 kg
结构自由度	7 自由度旋转关节
外壳材质	金属
手部配置	支持灵巧手选装 ▪ 提供安装法兰 ▪ 接线规格：DC 24V / 2.5A ， RS-485

下肢系统

- 高度可手动调节，调节范围约 300mm
- 具备外挂模块安装能力

底座系统

- 支持移动式结构设计
- 锁紧后稳定性高，无倾覆风险

选装配置

- ☐ 人形机器人脑控制器
- ☐ 语音模块
- ☐ 腰部旋转关节 ▪ 转动：约 -90°~+90°
- ☐ 头部相机 ▪ Tof 相机
- ☐ 胸部相机 ▪ Slam 相机
- ☐ 腹部相机 ▪ 结构光相机
- ☐ 五指灵巧手 ▪ 触觉传感器（可选）
- ☐ 头部旋转关节 ▪ 转动：约 -90°~+90°
- ☐ 俯仰：约 -25°~+10°