微信扫一扫・关注若贝特

广东若贝特智能机器人科技有限公司

电话 (0756) 8699976 / 13727003887 孟先生

邮箱 qiang.meng@rulebittech.com

地址 广东省珠海市香洲区南屏科技园屏工西路9号2楼若贝特

网址 www.**rulebittech**.com

RULEBIT若贝特

广东若贝特智能机器人科技有限公司

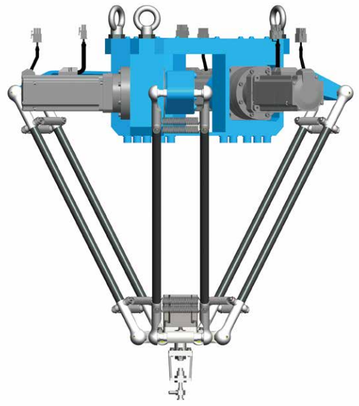
www.**rulebittech**.com

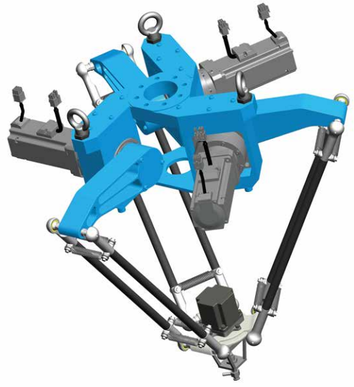
起于并联
布局整线

广东若贝特智能机器人科技有限公司为北京若贝特智能机器人科技有限公司的全资子公司(以下统一简称“若贝特”)，由来自清华大学及哈工大的研发团队组成，并跟哈工大液压控制技术研究所达成深度战略合作，注重创新和自主研发，致力于成为领先的高精度工业机器人供应商。公司英文名中的BIT为计算机中的信息量单位，对应最小的二进制数据单元。RULEBIT意味着公司将从最底层的代码出发，从根本上突破制约国内机器人企业发展的瓶颈问题，改变国内企业普遍为国际巨头做集成的产业现状。

若贝特起步于并联机器人领域，凭借深厚的理论背景以及丰富的产品研发经验，积极布局机器人产业；立足珠三角，辐射全国，致力于成为国内一流、国际知名的并联机器人、串联机器人、机器人控制器等本体产品供应商以及机器人应用方案解决商。

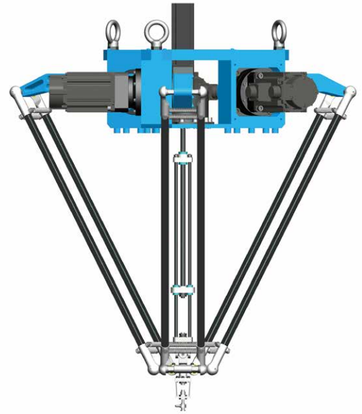
左图 / RB-Delta-1200
右图 / RB-Stewart-150





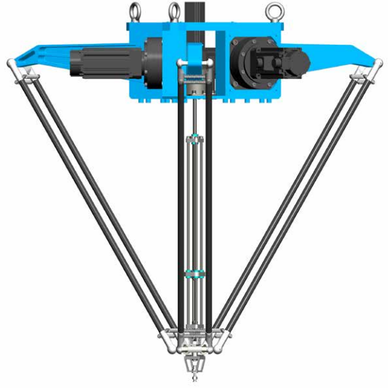
型号		RB-Delta-500
轴数		3轴 / 4轴
最大负载		1Kg
重复定位精度		±0.05 mm，±0.2°
工作空间		工作直径 500 mm，工作高度 200 mm，旋转角度 ±360°
额定电压		AC220V±10%, 50Hz±5%
重量(本体)		35Kg
通讯接口		Ethernet，RS-232，RS-485，CAN等
标准节拍 25 / 305 / 25	0.1Kg	130次/分钟
	1Kg	100次/分钟
工作环境		温度：0 ℃~40 ℃，相对湿度：≤95%（不凝结），防护等级：IP65

RB-Delta
500
RULEBIT
若贝特



型号		RB-Delta-800
轴数		3轴 / 4轴
最大负载		3Kg
重复定位精度		±0.05 mm，±0.2°
工作空间		工作直径 800 mm，工作高度 300 mm，旋转角度 ±360°
额定电压		AC220V±10%, 50Hz±5%
重量(本体)		65Kg
通讯接口		Ethernet, RS-232, RS-485, CAN等
标准节拍 25 / 305 / 25	0.1Kg	170次/分钟
	1Kg	150次/分钟
	3Kg	100次/分钟
工作环境		温度: 0℃~40℃, 相对湿度: ≤95%（不凝结）, 防护等级: IP65

RB-Delta
800
RULEBIT
若贝特



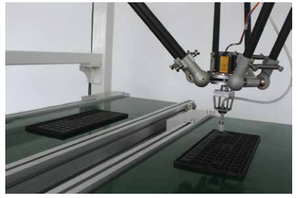
型号		RB-Delta-1200
轴数		3轴 / 4轴
最大负载		6Kg
重复定位精度		±0.05 mm，±0.2°
工作空间		工作直径 1200 mm，工作高度 500 mm，旋转角度 ±360°
额定电压		三相AC380V±10%, 50Hz±5%
重量(本体)		108Kg
通讯接口		Ethernet, RS-232, RS-485, CAN等
标准节拍 25 / 305 / 25	1Kg	170次/分钟
	2Kg	150次/分钟
	4Kg	100次/分钟
工作环境		温度：0℃~40℃，相对湿度：≤95%（不凝结），防护等级：IP65

RB-Delta
1200
RULEBIT
若贝特

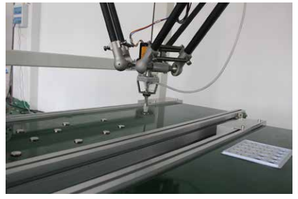
Delta机器人应用场景

Delta机器人整体图

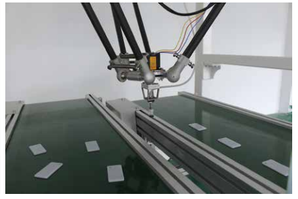
奶片分拣



芯片装盘



锂电池装盘



白板整列

自研Delta机器人可应用于食品、药品、电子3C以及新能源等行业，
同时，我们可提供高精度、高可靠性、高性价比的整体解决方案。

型号	RB-Stewart-150
最大负载	150Kg
自由度	4个
工作空间	转角≥±8°　升降≥±100mm
转动角速度	≥20°/s
角加速度	≥100°/s²
速度	0.2m/s
加速度	0.3g
频带	≥2Hz
传输延迟	<0.1s
驱动方式	气动
应用领域	VR/AR组合模拟、运动模拟

新型
Stewart

RULEBIT
若贝特

新型模拟器应用场景

*图片源自网络

超绝体验

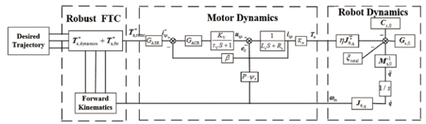
VR+游戏+新型模拟器

自研新型模拟器，采用国际首创的结构形式，在运动模拟中引入气动执行器，可达到节约成本、改善响应速度、动感逼真等效果。该新型模拟器专为民用领域研发，跟虚拟现实类VR/AR观感模拟设备配合使用，可以达到意想不到的效果，为游戏发烧友提供超绝体验。

产品优势

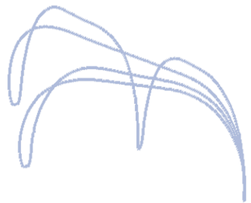
容错控制技术

首次引入鲁棒容错控制算法，并结合动力学补偿方案，
显著提高工业机器人的精度和稳定性。



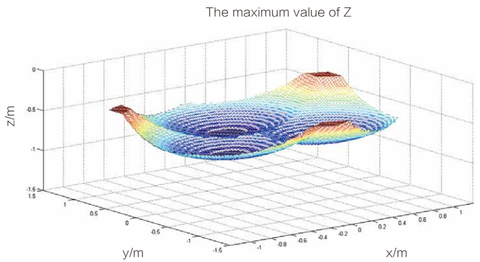
轨迹规划技术

通过优化轨迹算法，可以实现轨迹运动的高阶平滑，
保证Delta机器人运动的平滑性，有效地减小节拍时间，
并提升机器人的抓取效率和平稳性。



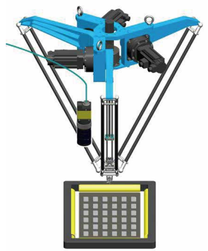
无奇异结构设计方法

通过系统结构优选及轨迹路径优化，实现并联机器人的无奇异结构设计，
可有效地避免出现系统失稳或者卡死等故障。



匹配机器视觉

支持市面上主流的视觉配套方案，适应分拣、检测、包装等
工序要求。



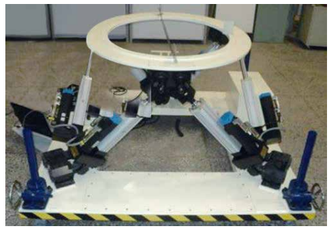
合作单位

哈尔滨工业大学液压控制技术研究所，创建于2001年，主要从事电液伺服控制与系统集成技术的研究与应用。其依托于哈尔滨工业大学流体传动及控制教研室，该教研室是我国最早建立该学科的科研和教学单位，也是原机械部在高校中建立的两个流体传动及控制研究室之一，早在1960年就培养出了第一届液压传动本科毕业生。

研究方向

① 电液伺服控制技术

② 并联机构的分析与控制

③ 系统集成设计技术

④ 力学环境模拟装备与试验技术