

YMBot

云幕智造宣传手册

PROPAGANDIST MANUAL

CONTACT US

江苏云幕智造科技有限公司

Jiangsu Yunmu Intelligent Manufacturing Technology Co., Ltd.

<http://www.ymbot.com/>

苏州研发中心

江苏省苏州市太仓市健雄路20号大学科技园南区9号楼邮编215411

No. 9, South District, University Science and Technology Park, No. 20 Jianxiong Road,
Taicang City, Suzhou City, Jiangsu Province, Postcode: 21541



公众号



视频号



抖音



小红书



Bilibili

拓展人类边界

EXPANDING THE FRONTIERS
OF HUMANITY



C目录NTENTS

企业简介
COMPANY PROFILE

04

项目经历
PROJECT EXPERIENCES

08

荣誉资质
HONOR QUALIFICATION

06

创始团队
FOUNDING TEAM

10

产品布局
PRODUCT LAYOUT

11

产品详情
PRODUCT DETAILS

12

未来布局
STRATEGIC FUTURE PLANNING

20



云幕智造苏州研发中心



云幕智造苏州研发中心鸟瞰图



云幕智造（北京）人型机器人造型研究中心



关于云幕智造



主营业务

云幕智造专注于通用功能智能人形机器人的研发与产业化，主营业务涵盖机器人平台、关键部组件、核心软件的研发及生产，以及一体化解决方案，已完成多型样机研发，产品广泛应用于工业、服务、教育、科研等多个场景。目前产品矩阵种类国内第一。

研发实力

云幕智造核心研发团队拥有近20年技术的积淀，具备全栈自研能力，掌握机器人运动建模、类人仿生及智能算法等核心技术，在小尺寸高推力线性作动器、液压系统、多模态人机交互等领域优势显著。

经营战略

云幕智造采取三步走战略：首先实现区域知名，完成多型样机定型并推向市场，逐步成为全国头部企业，进军世界知名行列。研发宇航级人形机器人，参与月球及深空探测工程，将技术边界延伸至宇宙级应用。

综合优势

云幕智造具备面向需求的整机、核心组件设计与研制、软件功能开发能力，全线产品序列；“造体与赋智”综合优势：复杂机器人运动建模与控制技术、类人仿生与智能算法；限价设计与成本控制能力、管控体系、渠道和背景资源。



发展历程

云幕智造成立于2021年，迄今已完成四轮亿元战略融资，是国内人形机器人领域领先的创新主体。产品布局涵盖：双足电动人形机器人、双足液压人形机器人、皮肤双足型人形机器人、底盘型电动人形机器人、教育型电动人形机器人、工业双足人形机器人、底盘单臂、底盘皮肤款人形机器人。



荣誉资质

国家高新技术企业

全国机器人标准化委员会人形机器人标准工作组成员单位

苏州人形机器人专委会成员

8项

外观设计专利

60项+

发明专利

2项

实用新型专利

10项+

各级荣誉奖项



高新技术企业

专利认证

©

软件著作权

奖杯

各级荣誉奖项

项目经历

获得工信部部委、省市级领导及媒体关注，早期客户反应良好。



团队创始人



贺亮 教授

法人、创始人、总经理

主要社会职位

西北工业大学太仓长三角研究院数据科学与智能系统研究院院长
国防科工局长三角转化中心专委会专家、苏州市相城区人民政府成果转化战略顾问
苏州市城市感知与智能计算实验室主任
苏州航空航天学会副理事长
自动化学会全驱系统理论与应用专业委员会委员
上海市载人月球探测融合创新中心学术委员会委员

参与项目

主持装发、军口 863、科技部、国防科工局等 **20 余项** 国家级省部级课题；科研成果分别受邀参加国家“十一五”科技创新成就展、国家“十二五”科技创新成就展；
发表学术论文 **80 余篇**，获批国家发明专利 **80 余项**，出版专著译著 **8 本**，海内外邀请学术报告 **10 余次**。

个人荣誉

中组部万人计划人才、2021 年陕西省高层次人才、2023 年**太仓市领军人才**、**姑苏创业领军人才**、航天科技集团有限公司学术技术带头人。
军队科技进步一等奖、国防技术发明二等奖、上海市技术发明一等奖各 1 项。
国家高科技研究发展计划（军口 863 计划）“十一五”科技攻关先进个人、863 “十二五”科技创新之星奖。

团队核心成员



袁建平 教授

首席顾问 | 联合创始人

中央军委科技委创新特区某领域首席科学家、国家 973 项目首席科学家、国家 863 计划航天航空领域专家组组长
西北工业大学教授、博导，德国洪堡学者
航天飞行动力学技术国家重点实验室主任
曾任西北工业大学副校长



王郅维

首席科学家

新加坡工程院院士、IEEE Life Fellow (终身会士)、新加坡南洋理工大学教授
人形机器人前沿技术、技术树顾问



陈建林

联合创始人

西班牙加泰罗尼亚理工大学 博士
西工大民航学院 副教授
主要从事复杂环境下人形机器人集群与进化理论研究。

产品布局

云幕智造主营业务聚焦于人形机器人产业，产品布局涵盖：生产机器人平台、关键部组件、核心软件，为合作伙伴提供基于人形机器人技术的一体化解决方案。

机器人平台型硬件产品

YMBot A 型双足电动人形机器人、YMBot B 型双足液压人形机器人、YMBot C 型皮肤双足型人形机器人、YMBot D 型底盘型电动人形机器人、YMBot E 型教育型电动人形机器人、YMBot F 型工业双足人形机器人（全力控电机，机械外观）、YMBot G 型底盘单臂款机器人、YMBot H 型底盘皮肤款人形机器人。

部组件硬件产品

触觉传感器、惯测组合、直线作动器（滚珠丝杠、行星丝杠）。

软件产品

人形机器人操作系统、机器人模型、应用软件。



YMBot A型双足电动人形机器人（线性作动器）

产品描述

国内率先研制并成功应用小尺寸高推力线性作动器并部署，单根可实现 8000N 推力，成对使用可为机器人大腿提供 800NM 扭矩。

产品参数

高度 ≥1.75m	重量 ≤75kg
行走速度 ≥2m/s	适应坡度 ≤20°
续航时间 ≤3 小时	双手 配置双灵巧手
单臂负载 ≥3kg	自由度 > 30(身体)
驱动形式 电驱方式	供电形式 锂电池 48V14AH

感知配置

深度视觉相机、固态激光雷达

传感器配置

惯导、六维力传感器

语音交互配置

双降噪麦克风阵列

接口配置

电源充电接口、调试接口

基本功能

双足行走、自主规划、智能交互



YMBot F型工业双足人形机器人（全关节电机、工业外观）

产品描述

采用全力控关节，各部位自由度分配合理，末端执行器为仿人五指灵巧手，高精度位和创新设计，可实现精准抓取。

产品特点

双足行走系统

采用创新驱动技术，实现灵活稳定的双足行走，可适应各种地形环境。

智能控制系统

配备高性能控制器械和传感器系统。实现实时平衡调节和精准运动控制。

模块化设计

采用模块化结构设计，便于维护和升级，支持灵活配置和功能扩展。

安全保障

多重安全保护机制，确保运行稳定可靠，具备紧急保护功能。

产品参数

高度 ≥1.70m	重量 ≥60kg
本体自由度 ≥40 个	膝关节最大扭矩 ≥350Nm
续航时间 ≥1 小时	单臂负载 协同搬运重物≥3kg
二次开发 兼容 ROS 通讯协议；提供 URDF 模型	
传感器 主动双目结构光深度相机 激光雷达	
通讯方式 CAN 总线、EtherCAT 总线	



YMBot C型皮肤双足型人形机器人

产品描述

国内目前首个同时具备仿人双足行走、双 6 自由度臂、仿真皮肤、灵巧手与精细表情驱动的全状态仿人机器人。

产品参数

材质 硅胶	面部自由度 26 个	语音输入输出 具备	图像感知 500 万像素可见光相机
特点 大语言模型无限轮对话能力		定制服务 人物形象 IP 授权任意定制	

定制形象



YMBot D型底盘型电动人形机器人

产品描述

具备底盘建图与导航移动能力，配备双7自由度机械臂与双灵巧手。支持VR遥操作、惯性动捕遥操作等多种遥操作方式，可广泛用于数据采集、安防巡检等工业、家庭场景。

产品参数

伸展状态尺寸 ≤600x600x1650mm	折叠状态尺寸 ≤600x600x1100mm
关节最大扭矩 ≥220Nm	手臂长度（不含灵巧手） ≤650mm
重量（含电池） ≤100kg	供电方式 45AH
单臂负载 5kg	移动速度 ≥1.5m/s
移动综合续航能力 ≤100km	环境感知传感器 Gemini2L



折叠状态

伸展状态

总自由度（含灵巧手） ≤34个	驱动控制接口 RJ45 千兆网口 x1
--------------------	------------------------

产品细节

背部散热孔与耳部收声/喇叭均采用渐变式开孔，增加机器人纹理与层次感，增加产品趣味性。



底盘尾部预留对接接口，可快速插拔对接尾部模块化小车或其它部件，方便后期使用及添加其它配件。



YMBot E型教育型电动人形机器人

产品描述

教育版机器人别名“小苏”。整体设计风格延续云幕智造“大苏”的设计风格采用流线型曲线进行仿生设计，关节部分采用高自由度设计，拥有更大的旋转/摆动角度，头部声光电显示，采用模块化设计，满足不同教育课件需求，可选配语音交互功能、可选配搭载多种传感器。

产品参数

身高 ≥130cm	体重（含电池） ≥35kg
总自由度（含五指灵巧手） ≥40个	双臂协同负载 ≥1.5kg
关节最大扭矩 ≥150Nm	最大移速 ≥0.4m/s
感知传感器 深度相机+雷达（选配）	供电方式 锂电池 9AH
续航时间（运动状态） >1小时	运动能力 支持全向行走

支持二次开发

兼容 ROS2 通讯协议，提供 URDF 模型

通讯方式

CAN 总线、EtherCAT 总线



YMBot H型底盘皮肤款人形机器人

产品描述

具备底盘建图与导航避障能力，配备双 6 自由度机械臂与皮肤型灵巧手。支持按预设讲解路线进行宣传讲解，可广泛用于博物馆、科技馆、商场等的引导接待场景。支持人设定制，支持面部形象、服装定制。

产品参数

高度 170cm±10cm	整机尺寸（高×底座长×底座宽） 170*50*41cm
整机自由度 44 个	外观形象（可定制） 高仿人形脸
转弯半径 原地转向	移动方式 搭载智能 AGV 底盘
最小通道宽度 1200mm	通讯方式 CAN 总线
充电时间 2 小时	电池容量 24V/35AH1
续航能力 ≥6 小时	爬坡能力 ≤5°
手臂末端负载 ≤0.5kg	越障能力 ≤8mm
二次开发 高层次运动接口，兼容 ROS2 通讯协议	
交互功能 智能交互、语音交互（支持中 / 英文切换）	



云幕智造—灵巧手

产品描述

单手一共 25 自由度，其中 16 个主动自由度，9 个被动自由度，支持触觉传感器。工业级灵巧手，为制造业而生。

产品参数

传动方式 连杆驱动	驱动方式 自研关节模块
重复定位精度 ±0.04mm	通讯方式 EtherCAT
重量 1.4kg	最大负载 5.5kg
视觉 模块化双目相机	工作电压 8VDC±10%
重复精度定位 ±0.04mm	触觉感知 0.01N



适用场景



工业物流

工业生产

迎宾接待

家庭服务

特种应用

未来主要客户群

大部委及下属	系统集成及运营商	行业巨头	产业巨头
应急部、教育部、 公安部、文旅部、 卫健委、国防科工局、 交通运输部、工信部等	宽创国际、中国移动、 深圳地铁、国讯芯微、 中国交通银行、 上海农商银行等	兵器工业、 航天科技、 航天科工、 中核工业、 中国邮政等	无人药房、 无人零售、 养老服务、 文博文旅等

适用场景

家用养老服务 日常生活起居护理 医疗就诊连线及服务 AI 诊疗 特殊化护理服务	轨道交通传媒服务 工厂环境下的柔性装配 灵活操作 危险环境作业及搬运 提升生产效率与安全性	博物艺术展陈服务 企业品牌宣传 讲解交互 传媒传播展示及咨询 现场精细化管控
--	--	---

合作伙伴

			
			
			
			

未来布局



战略布局

第一步：区域知名、全力拓民（2024-2025）

2024年完成全部八型样机定型，2025年择机逐步推向市场。重点在文旅、家庭陪伴与养老服务、工业应用、教育科研等取得大量订单。积极开拓海外市场。

第二步：全国头部、军民并举（2026-2027）

民用市场稳步增长，进入军用、救援应急、核生化危等特种应用领域。

第三步：世界知名、星辰大海（2028-）

军民用稳步增长，进入月球及深空探测领域，研发宇航级人形机器人，参与宇宙级为国开拓疆土重大工程。