

企业简介

COMPANY PROFILE

傲意科技2015年成立于上海张江，是国家级高新技术与专精特新企业。公司聚焦机器人与脑科学技术交叉创新，专注研发具身智能机器人及末端执行器领域。

公司已构建具身智能机器人、神经接口与人工智能三位一体的前沿研发体系，全栈自研高性能机器人灵巧手产品，目前已经开发四大系列二十余款SKU，稳居国内灵巧手行业第一梯队，被誉为“灵巧手四小龙”，现已获得中金资本脑科学基金、雷迪克集团（300652）、前海方舟、华金资本、浙江省发展资产集团等多家顶尖投资机构、国资投资机构以及上市公司产业投资的共同加持，持续领跑具身智能核心部件赛道。

Founded in 2015 in Zhangjiang Hi-Tech Park, Shanghai, OYMotion is a national high-tech enterprise and a “Specialized and Sophisticated” SME. The company focuses on interdisciplinary innovation at the intersection of robotics and brain science, specializing in the R&D of embodied intelligent robots and end effectors.

OYMotion has established a cutting-edge R&D system built around the integration of embodied intelligent robots, neural interfaces, and artificial intelligence. With full-stack in-house development of high-performance robotic dexterous hands, the company has launched more than 20 products across four major product lines, ranking firmly among the top tier of China’s dexterous hand industry and widely recognized as one of the “Four Rising Stars” in the sector.

The company is backed by multiple investment institutions and publicly listed strategic investors, and continues to lead the core components segment of the embodied intelligence industry.

ROH-A002

每一次触碰都精益求精

Precision in Every Motion Excellence in Every Touch



8-30Kg

负载
Payload



$\leq 0.7s$

速度
Speed



11

关节数量
Joints



580g $\pm$ 5g

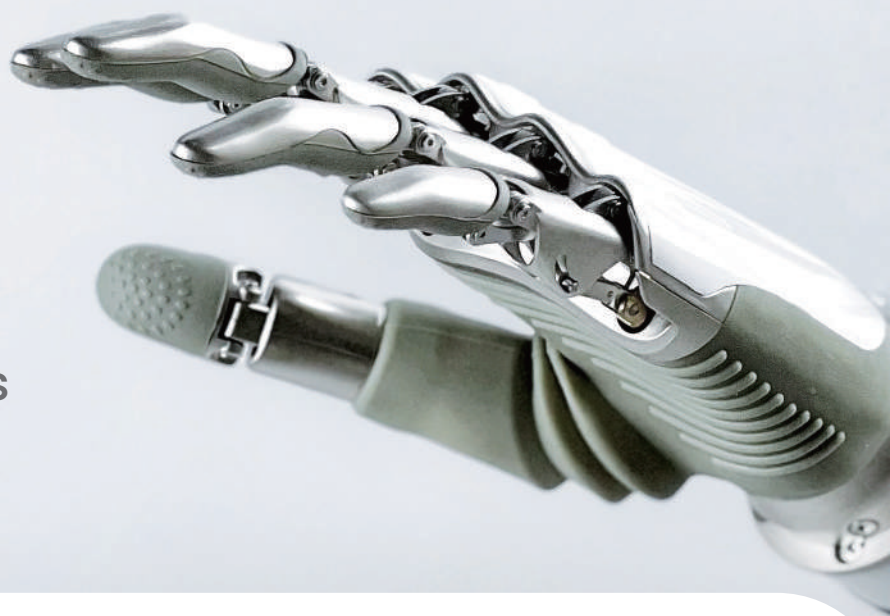
重量
Weight



ROH-A002

技术参数

Technical Parameters



载荷和速度 Load and Speed

手指全程运行时间(最大速度下) Bending/stretching time for full range at maximum speed	0.7 s
大拇指旋转全程运行时间(最大速度下) Rotation time of thumb for full range at maximum speed	0.7 s
指尖(除拇指外)最大主动推力(伸直状态) Active force of each finger tip on stretched state	≥0.5 Kg
指尖(除拇指外)最大主动推力(弯曲状态) Active force of each finger tip on bended state	≥1.0 Kg
拇指指尖最大主动推力 Maximum active force of thumb tip	≥1.0 Kg
最大提重物(四指弯曲状态) Maximum passive load for four fingers on bended state	30 Kg
最大单指静态载荷(手指弯曲状态) Maximum passive load for each finger on bended state	10 Kg
最大单指指尖静态载荷(平伸状态) Maximum passive load for each finger on stretched state	8 Kg

重量 Weight

重量(含手腕) Weight (including wrist)	580g±5g
-------------------------------------	---------

尺寸 Dimensions

中指尖到手腕垂直距离 Vertical distance from the tip of the middle finger to the wrist	183mm
大拇指指尖到手腕垂直距离 Vertical distance from thumb tip to wrist	95mm
大拇指长度 Thumb length	113mm
手掌最大宽度 Maximum palm width	83 mm
手腕直径 Wrist diameter	49 mm
大拇指侧边最大开合角度 Maximum opening and closing angle of the thumb side	0~31°
大拇指对掌最大开合角度 Maximum opening and closing angle of thumb to palm	0~50°
大拇指横向旋转角度 Thumb lateral rotation angle	0~90°
手指触屏功能 Finger touch screen function	支持 Supported

ROH-AP001

触感未来

Touch The Future



0.1N - 25N

高精度力传感器
Advanced Force
Sensors



$\pm 0.05\text{mm}$

重复定位精度
Repeatability



8-30Kg

负载
Payload



1000HZ

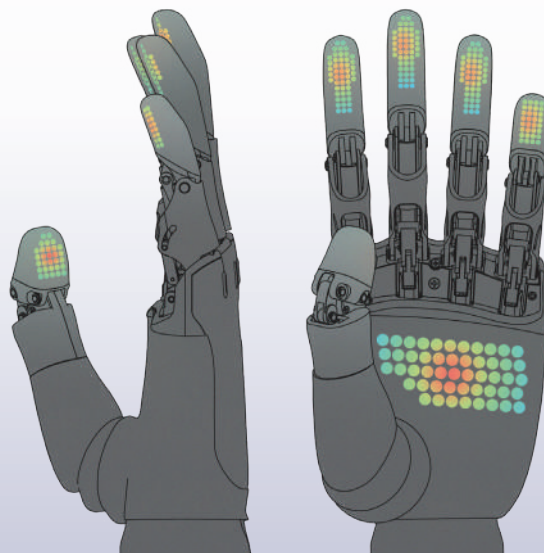
位置控制频率
Position Control



ROH-AP001

技术参数

Technical Parameters



载荷和速度 Load and Speed

手指全程运行时间(最大速度下) Bending/stretching time for full range at maximum speed	0.7 s
大拇指旋转全程运行时间(最大速度下) Rotation time of thumb for full range at maximum speed	0.7 s
指尖(除拇指外)最大主动推力(伸直状态) Active force of each finger tip on stretched state	≥0.5 Kgf
指尖(除拇指外)最大主动推力(弯曲状态) Active force of each finger tip on bended state	≥1.0 Kgf
拇指指尖最大主动推力 Maximum active force of thumb tip	≥1.0 Kgf
最大提重物(四指弯曲状态) Maximum passive load for four fingers on bended state	30 Kg
最大单指静态载荷(手指弯曲状态) Maximum passive load for each finger on bended state	10 Kg
最大单指指尖静态载荷(平伸状态) Maximum passive load for each finger on stretched state	8 Kg

力传感器 Force Sensor

传感器区域(点阵数) Sensor Area(Dots)	大拇指 Thumb	7×5
	食指 Index finger	12×5
	中指 Middle finger	12×5
	无名指 Ring finger	12×5
	小拇指 Little finger	8×4
	手掌 Palm	11×5
压力范围 Force Range	0.1N – 25N	
数据刷新率 Refresh Rate	150Hz	

重量 Weight

重量(含手腕) Weight (including wrist)	661g±5g
-------------------------------------	---------

ROH-LiteS001

得心应手 就要出色
Vividly Exceptional



多色可选
Multiple Color
Options



自重轻量化
Lightweight



迷你尺寸
Mini Size



极致性价比
Excellent price
performance ratio



ROH-LiteS001

技术参数

Technical Parameters



载荷和速度 Load and Speed

手指全程运行时间(最大速度下) Bending/stretching time for full range at maximum speed	0.7 s
大拇指旋转全程运行时间(最大速度下) Rotation time of thumb for full range at maximum speed	0.7 s
指尖(除拇指外)最大主动推力(伸直状态) Active force of each finger tip on stretched state	≥0.5 Kgf
指尖(除拇指外)最大主动推力(弯曲状态) Active force of each finger tip on bended state	≥1.0 Kgf
拇指指尖最大主动推力 Maximum active force of thumb tip	≥1.0 Kgf
最大提重物(四指弯曲状态) Maximum passive load for four fingers on bended state	25 Kg
最大单指静态载荷(手指弯曲状态) Maximum passive load for each finger on bended state	8 Kg
最大单指指尖静态载荷(平伸状态) Maximum passive load for each finger on stretched state	5 Kg

重量 Weight

重量(含手腕) Weight (including wrist)	486g±5g
-------------------------------------	---------

尺寸 Dimensions

中指指尖到手腕垂直距离 Vertical distance from the tip of the middle finger to the wrist	169 mm
大拇指指尖到手腕垂直距离 Vertical distance from thumb tip to wrist	93 mm
大拇指长度 Thumb length	110 mm
手掌最大宽度 Maximum palm width	76 mm
手腕直径 Wrist diameter	49 mm
大拇指侧边最大开合角度 Maximum opening and closing angle of the thumb side	0~31°
大拇指对掌最大开合角度 Maximum opening and closing angle of thumb to palm	0~50°
大拇指横向旋转角度 Thumb lateral rotation angle	0~90°
手指触屏功能 Finger touch screen function	支持 Supported

ROH-AP002

毫厘之间·洞悉力迹

Millimeter's Gap, Force's Trail



三维力控
3D Force Control



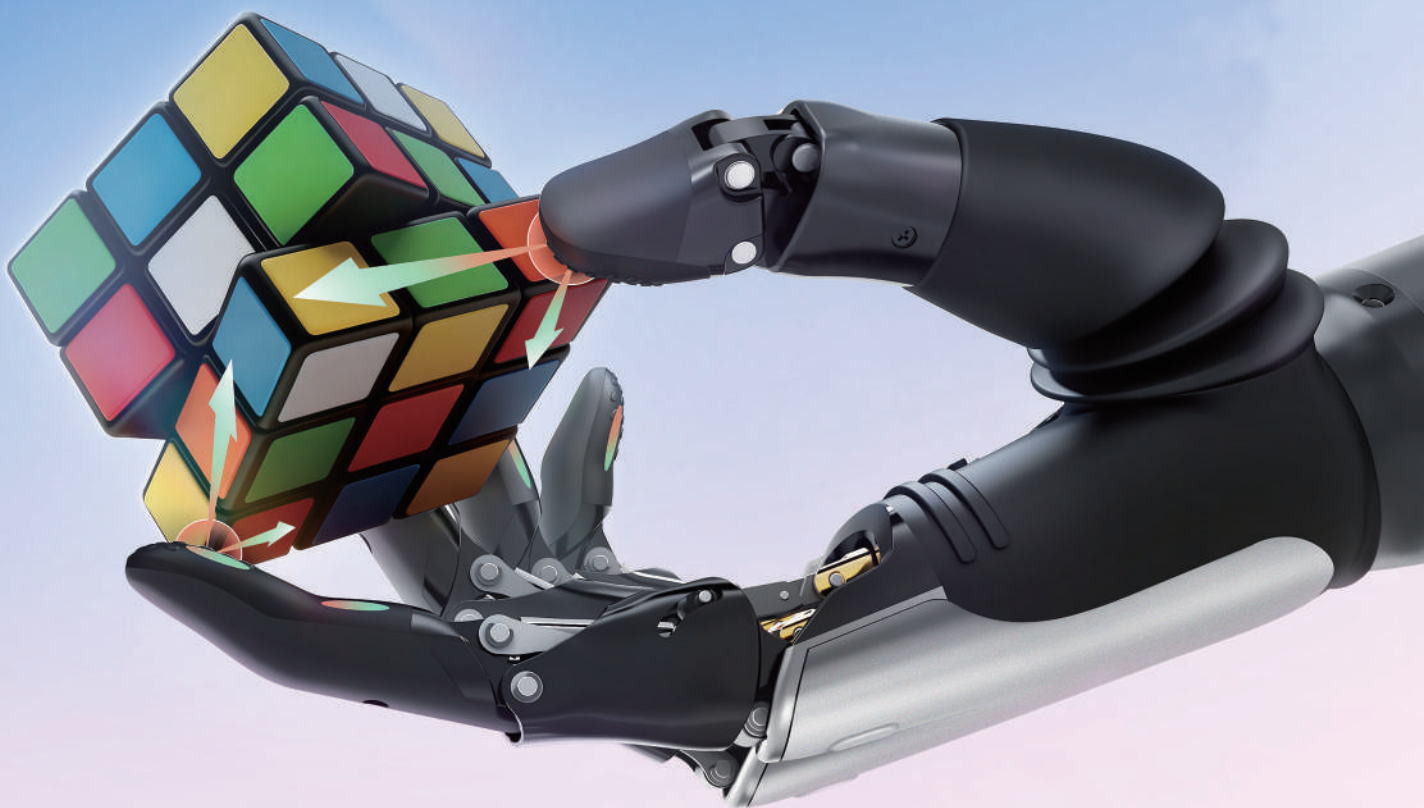
仿生触觉
Bionic Touch



自适应抓取
Adaptive Grasp



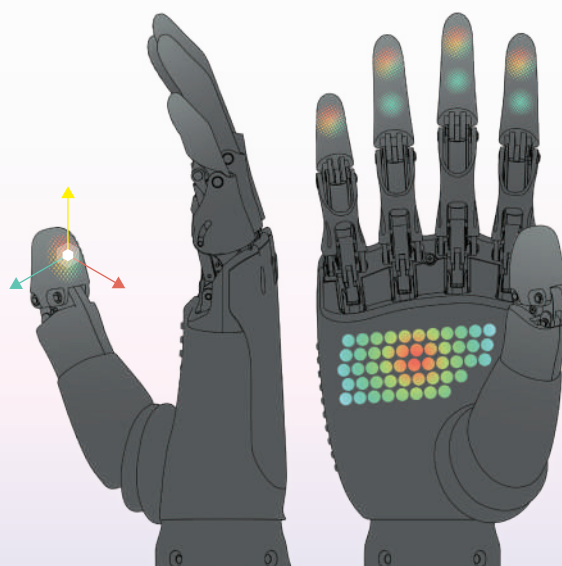
更多应用场景
More Use Cases



ROH-AP002

技术参数

Technical Parameters



载荷和速度 Load and Speed

手指全程运行时间(最大速度下) Bending/stretching time for full range at maximum speed	0.7 s
大拇指旋转全程运行时间(最大速度下) Rotation time of thumb for full range at maximum speed	0.7 s
指尖(除拇指外)最大主动推力(伸直状态) Active force of each finger tip on stretched state	≥0.5 Kgf
指尖(除拇指外)最大主动推力(弯曲状态) Active force of each finger tip on bended state	≥1.0 Kgf
拇指指尖最大主动推力 Maximum active force of thumb tip	≥1.0 Kgf
最大提重物(四指弯曲状态) Maximum passive load for four fingers on bended state	30 Kg
最大单指静态载荷(手指弯曲状态) Maximum passive load for each finger on bended state	10 Kg
最大单指指尖静态载荷(平伸状态) Maximum passive load for each finger on stretched state	8 Kg

重量 Weight

重量(含手腕) Weight (including wrist)	626g±5g
-------------------------------------	---------

力传感器 Force Sensor

区域 Area	参 数 Parameters		
三 维 力 3D Force			
手指远段 Distal Phalanx + 手指中段 Proximal Phalanx	采样频率 Frequency	≥50Hz	
	法向力 Normal Force	量程 Range	0.1N~25N
		重复精度 Repeatability Accuracy	±5%
	手指远段 Distal Phalanx	切向力 Tangential Force	量程 Range
方向分辨率 Directional Resolution			1°
点 阵 式 Dot Matrix			
手掌 Palm	采样频率 Frequency	150Hz	
	法向力 Normal Force	点阵数 Dots	11×5
		量程 Range	0.1N~25N
		重复精度 Repeatability Accuracy	±20% (500g 负载) (500g load)

ROHand 灵巧手

ROHand Dexterous Robotic Hand

ROH-AP003



三维力控
3D Force Control



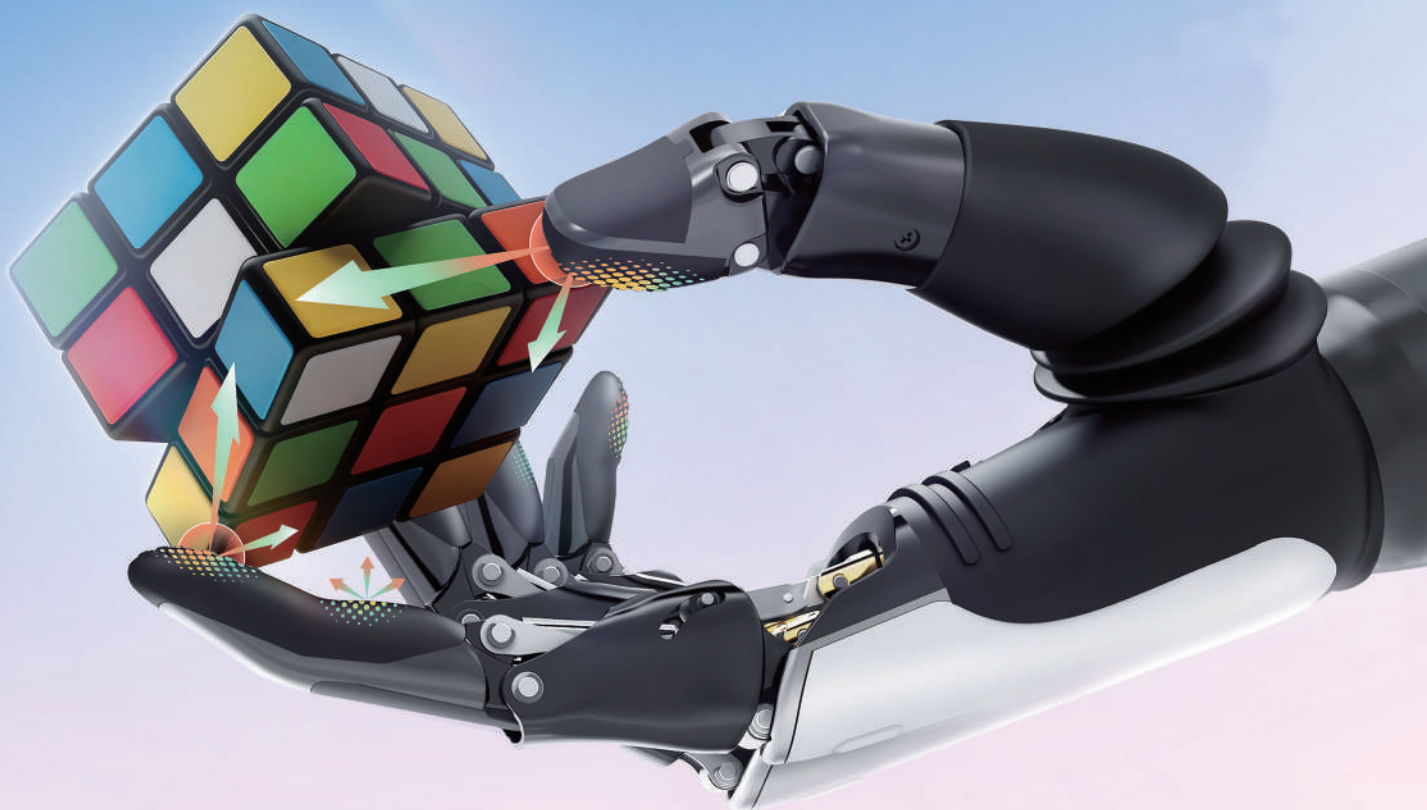
仿生触觉
Bionic Touch



自适应抓取
Adaptive Grasp



更多应用场景
More Use Cases



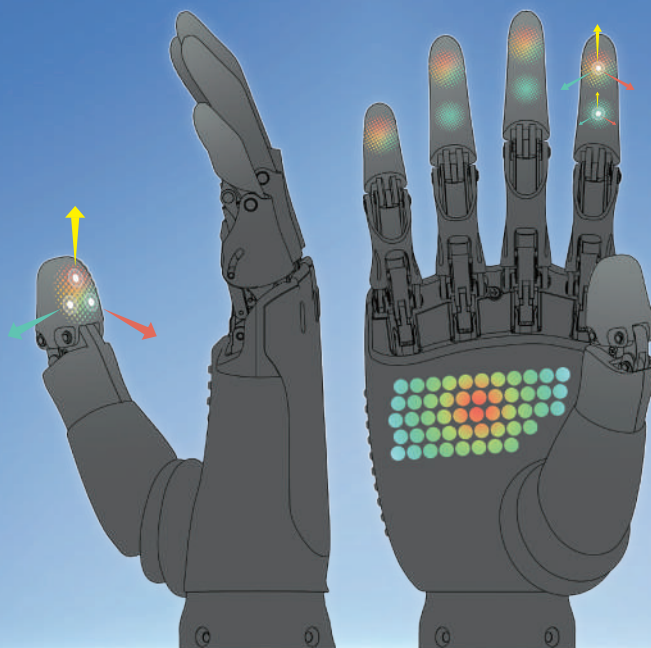
集成三维力传感 多维度精准控制

Integrated 3D Force Sensing For Total Control

ROH-AP003

技术参数

Technical Parameters



载荷和速度 Load and Speed

手指全程运行时间(最大速度下) Bending/stretching time for full range at maximum speed	0.7 s
大拇指旋转全程运行时间(最大速度下) Rotation time of thumb for full range at maximum speed	0.7 s
指尖(除拇指外)最大主动推力(伸直状态) Active force of each finger tip on stretched state	≥0.5 Kg
指尖(除拇指外)最大主动推力(弯曲状态) Active force of each finger tip on bended state	≥1.0 Kg
拇指指尖最大主动推力 Maximum active force of thumb tip	≥1.0 Kg
最大提重物(四指弯曲状态) Maximum passive load for four fingers on bended state	30 Kg
最大单指静态载荷(手指弯曲状态) Maximum passive load for each finger on bended state	10 Kg
最大单指指尖静态载荷(平伸状态) Maximum passive load for each finger on stretched state	8 Kg

重量 Weight

重量(含手腕) Weight (including wrist)	626g±5g
-------------------------------------	---------

力传感器 Force Sensor

区 域 Area	参 数 Parameters		
三 维 力 3D Force			
手指远段 Distal Phalanx + 手指中段 Proximal Phalanx	采样频率 Frequency	≥50Hz	
	最大耐受力 Maximum Withstand Force	30N (针对单个触觉传感器) (For Individual Tactile Sensor)	
	法向力 Normal Force	量程 Range	15 N
		灵敏度 Sensitivity	0.1 N
手指远段 Distal Phalanx	剪切力 Shear Force	量程 Range	±5 N
		方向分辨率 Directional Resolution	1°
点 阵 式 Dot Matrix			
手掌 Palm	采样频率 Frequency	150Hz	
	法向力 Normal Force	点阵数 Dots	11×5
		量程 Range	0.1N~25N
		重复精度 Repeatability Accuracy	±20% (500g 负载) (500g load)

联系我们 / Contact Us

☎ +86 21 63210200

✉ info@oymotion.com

🌐 www.oymotion.com

📍 上海市浦东新区紫萍路788号 / No. 788 Ziping Road, Pudong New Area, Shanghai, China



小型人形机器人 装调实训平台

面向机器人教育、科研验证与本体装调教学的开放式平台

43Dof

全身自由度

2.0h

综合续航

$\pm 125^\circ$

腕关节活动范围

140°

膝关节活动范围

IMU

内置传感器

网线接口

支持外部控制器连接



小型人形机器人装调实训平台定位为“教学-装调-验证”三位一体的实训工具。系统采用双足人形架构，核心接口集中布置于本体背部，便于学生进行硬件拆装、零位校准、步态调试等实训操作。平台支持线速度与角速度精确控制，具备三段式逻辑急停分级安全防护，配套完整产品说明书与操作指引，深度支撑机器人装调、运动控制及安全防护等核心课程的教学与科研验证。

双足步态与灵活运动

采用双足人形架构，具备站立、步进、行走及转向等基础运动能力。支持在平整地面执行复杂固定动作指令的下发与执行，实现线速度与角速度的精确控制。

全关节运动范围覆盖

配备髋关节 (Pitch: -125° 至 125°)、膝关节 (-5° 至 140°)、踝关节 (-70° 至 70°)、腰关节 (Yaw: -105° 至 105°)、肩关节 (Pitch: -210° 至 90°) 及肘关节 (-135° 至 5°)，满足多自由度动作控制需求。

开放接口与二次开发

核心接口 (网线接口、充电口、启动开关) 集中布置于机器人背部，便于实训测试与二次开发连接。支持通过标准通信接口进行深度开发及运动状态监控。

完善安全防护体系

内置三段式逻辑急停控制器，支持关节与主控分级断电保护。配备风冷散热系统及IMU传感器，确保教学实训过程中的安全性与稳定性。

技术参数

整机与双臂系统参数

整机架构	双足人形架构，具备类人站立、步进与行走能力
全身自由度	21个关节 (含髋、膝、踝、腰、肩、肘)
综合续航	约2.0小时
散热系统	风冷散热
内置传感器	IMU传感器 × 1个
通讯接口	网线接口，支持外部控制器连接
安全系统	三段式逻辑急停控制器，支持关节与主控分级断电保护
工作环境温度	$5^{\circ}\text{C} \sim 40^{\circ}\text{C}$
工作湿度	25% ~ 85% RH
标配组件	机器人本体、遥控手柄、专用充电器

灵巧手及执行器参数

髋关节 (Pitch)	$-125^{\circ} \sim 125^{\circ}$
膝关节	$-5^{\circ} \sim 140^{\circ}$
踝关节	$-70^{\circ} \sim 70^{\circ}$
腰关节 (Yaw)	$-105^{\circ} \sim 105^{\circ}$
肩关节 (Pitch)	$-210^{\circ} \sim 90^{\circ}$
肘关节	$-135^{\circ} \sim 5^{\circ}$

操作系统

基础硬件认知、装调与维护

零位初始化与校准

步态控制与稳定性实验

运动学控制实训

安全防护与急停响应

支持通过标准通信接口进行外部控制

配套完整产品说明书及操作指引

联系我们

上海市浦东新区紫萍路788号

+86 21 63210200

info@oymotion.com

www.oymotion.com



Embodied Dual-Arm Robot

具身双臂机器人

36Dof

自由度
Degree of Freedom

660mm

臂展
Arm Reach

7kg

单臂自重
Weight per Arm

6kg

单臂最大负载
Peak Payload per Arm

1kHz

CAN-FD控制
CAN-FD Control

11motionjoints 6active

灵巧手自由度
dexterous hand DOF



ROHand

傲意科技具身双臂机器人系统，是基于OpenArm开源主从式双臂机器人打造的以动作数据采集为核心的专用软硬件系统。系统采用双7自由度人形机械臂架构，搭载准直驱电机，依托主从臂双向力反馈技术，可实时、高精度采集人体上肢及手部的全维度作业动作、力控数据，完成动作的精准映射与标准化数据沉淀。

The OYMotion Embodied Dual-Arm Robot is a dedicated software-hardware system built on the OpenArm open-source master-slave dual-arm robot for action data acquisition. Featuring dual 7-DOF humanoid arms with quasi-direct drive motors and master-slave bidirectional force feedback, it captures real-time, high-precision full-dimensional motion and force data from human upper limbs and hands, enabling accurate motion mapping and standardized data aggregation.

OpenArm & ROHand

高效双臂协同

High-Performance Dual-Arm Cooperation

毫秒级同步力控，复刻人臂协作逻辑，兼顾柔性精度，胜任复杂精密作业。

Millisecond-level synchronous force control, replicates human arm collaboration logic, balances flexibility and accuracy, and adapts to complex precision operations.

一体化臂手感知

Integrated Arm-Hand Perception

全系列 ROHand 灵巧手强兼容，全关节力控传感，实现全链路动作与力觉完整捕捉。

Highly compatible with full-series ROHand dexterous hands, full-joint force control sensors, and realizes complete full-chain motion and force capture.

全开源软硬件架构

Fully Open-Source Software & Hardware Architecture

配套完整 SDK 与开发文档，支持灵活扩展，大幅降低二次开发门槛。

Equipped with complete SDK and development documentation, supports flexible expansion, and greatly lowers secondary development threshold.

全场景灵活部署

Full-Scene Flexible Deployment

精度对标行业顶尖水平，低成本高灵活，覆盖多场景应用，适配大规模部署。

Industry-leading operation accuracy, low cost and high flexibility, covers multi-scenario applications, and adapts to large-scale deployment.

技术参数 / Technical Parameters

MC-FIPRO

工作区 Workspace	0cm × 40cm 操作区域, 推荐桌面高度 60—70cm 60cm × 40cm operating area, recommended desk height 60–70cm
有效载荷 Payload	每臂标称4.1公斤, 峰值6.0公斤 Nominal payload 4.1 kg per arm, peak 6.0 kg
通信 Communication	通过CANalyst-II实现双通道CAN 2.0A/B (速率10Kbps-1Mbps) Dual-channel CAN 2.0A/B (10 Kbps–1 Mbps) via CANalyst-II
力反馈 Force Feedback	主从臂之间的双向力传递 Bidirectional force transmission between master and slave arms
视觉支持 Vision Support	腕戴式摄像头功能 Wrist-mounted camera functionality
LeRobot兼容性 LeRobot Compatibility	完全集成于LeRobot生态系统, 支持V2.0、V2.1、V3.0数据集 Fully integrated into the LeRobot ecosystem, supporting V2.0, V2.1, and V3.0 datasets

ROHand

手指全程运行时间(最大速度下) Bending/stretching time for full range at maximum speed	0.7秒 0.7s
指尖(除拇指外)最大主动推力(伸直状态) Active force of each finger tip on stretched state	≥0.5千克力 ≥0.5Kgf
拇指指尖最大主动推力 Maximum active force of thumb tip	≥1.0千克力 ≥1.0Kgf
最大提重物(四指弯曲状态) Maximum passive load for four fingers on bended state	30千克 30Kg
最大单指静态载荷(手指弯曲状态) Maximum passive load for each finger on bended state	10千克 10Kg

适配系统 / Compatible Systems



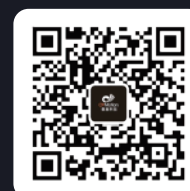
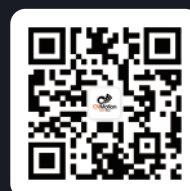
联系我们 / Contact Us

+86 21 63210200

info@oymotion.com

www.oymotion.com

上海市浦东新区紫萍路788号 / No. 788 Ziping Road, Pudong New Area, Shanghai, China



具身双臂机器人 综合开发实训平台

面向系统集成与产线应用开发的复合形态实训系统

36Dof

双臂自由度+灵巧手

≥633mm

单臂臂展

≥2.5kg

单臂有效负载

≥60TOPS

AI边缘算力

25kg

灵巧手提重

20+

配套实训项目



具身双臂机器人综合开发实训平台采用“具身双臂机器人+动态生产线”复合形态，集成机械臂、灵巧手、视觉系统及中央控制单元。系统基于开源软硬件架构，深度支撑机器人工程、机电一体化等专业的系统集成、运动控制、机器视觉及ROS操作系统等核心课程实训，支持双臂协同装配、动态分拣等复杂应用场景。

高效双臂协同

支持双臂协同装配与动态分拣实训，具备毫秒级同步控制与轨迹平滑重规划能力，满足关节空间与笛卡尔空间下的点位示教、连续轨迹示教及回放需求。

一体化臂手感知

标配高负载灵巧手及工业/深度相机(≥720P)，支持OpenCV与YOLO深度学习框架。集成颜色阈值分割、二维码识别及AI目标检测，实现感知-决策-执行的完整技术闭环。

全开源与丰富教学资源

提供完全开放的URDF模型文件与底层运动控制接口，配套完整纸质教材、实验指导书及实训操作视频。包含20+核心实训项目，覆盖电机控制、运动学、ROS、OpenVLA等前沿技术。

全场景产教融合部署

工业级铝型材台架配备聚氨酯静音脚轮与刹车机构。内置边缘AI计算终端(≥60TOPS)，支持Modbus-TCP、CAN/485总线及WiFi多机通讯，适配产线、实验室等多场景部署。

技术参数

整机与双臂系统参数

整机尺寸	≥1200mm × 800mm × 1000mm (工业级铝型材台架)
工作区/台面	台面铺设防静电胶皮，预留T型槽/螺纹孔阵列
单臂有效负载	≥2.5kg
单臂臂展	≥633mm
核心计算单元	≥60 TOPS (INT8), 1024核NVIDIA Ampere GPU, 8GB内存 (等效Jetson Orin Nano Super)
通信接口	Modbus-TCP、CAN/485总线、WiFi、M.2接口 (支持5G/4G/WiFi6)
视觉系统	工业/深度相机 (≥720P)，支持OpenCV/YOLO
控制系统	电气控制箱实训箱，引出关键测试点，支持闭环PID控制

灵巧手及执行器参数

手指全行程运行时间	≤0.7s (最大速度)
指尖最大推力 (伸直)	≥0.45kgf (除拇指外)
指尖最大推力 (弯曲)	≥1.0kgf (除拇指外)
拇指指尖最大推力	≥1.0kgf
最大提重物 (四指弯曲)	25kg
最大单指静态载荷 (弯曲)	8kg
最大单指静态载荷 (平伸)	5kg
灵巧手运动角度	侧向开合0~31°，对掌开合0~50°，横向旋转0~90°

操作系统



联系我们

上海市浦东新区紫萍路788号

+86 21 63210200

info@oymotion.com

www.oymotion.com



智能脑电图机系列

OB3000 | OB5000 | OB6000



OB3000

脑电图机

OB3000脑电图机是一款软贴合、可扩展、无线、干电极式脑电图设备。具有更高的信号质量精度、支持电极连续阻抗检测。适合大多数人的头部尺寸，完美灵活贴合头皮，可以快速消毒穿戴，不受长、短发限制。

通过捕捉大脑电活动的信号，实时反映个体的神经状态和思维活动。快速下载完整的 3D QEEG脑图和 HRV 测量数据。基于智能分析平台进行无缝标准化分析，为临床数据分析提供更优智能解决方案。



应用领域



脑机接口

- 神经生物反馈
 - 超扫描
 - 感官知觉
 - 运动想象



脑功能状态监测

- 睡眠检测
- 认知管理
- 神经管理
- 脑疾病研究



神经教育学与研究

- 语言研究
- 注意力研究
- 情绪研究
- 学习与记忆

SYNCHRONY OB5000

智能脑电帽

Synchrony OB5000 可穿戴生物电传感器系列产品是一种高精度脑电和心电采集系统,可对脑电和心电信号进行提取、放大、滤波、显示、记录。采用镀金干电极(脑电)和一次性自粘电极片(心电),提供采集显示 APP 和二次开发 SDK。产品的电极位置可自由搭配并提供实时阻抗检测,确保信号质量,使用非常便捷。可广泛应用于精神卫生、注意力监控和训练等场景,帮助用户更加高效地探究大脑内部活动,开发新产品和应用。

产品组成

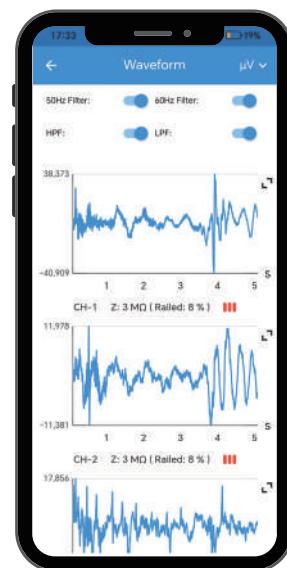
- 主机
- 织物帽
- 干电极
- 导电导联线



功能应用

Synchrony OB5000 可穿戴生物电传感器通过脑电帽采集人体头部生物电信号,由放大器放大滤波后,根据设备模式将数据发送至不同接收端。通过蓝牙传输数据至傲意无线可穿戴生物电传感器采集软件(Synchrony App),实现脑电和心电信号波形、姿态四元数的实时显示、数据记录和本地存储。

- 实时姿态显示
- 实时频谱分析显示
- 电极阻抗实时监测
- 脑、心电信号实时采集
- 脑、心电信号数据记录
- 脑、心信号波形滤波显示设置
- 心率HR和心率变异性HRV实时分析



OB6000

16 / 24 / 32通道

OB6000将多功能性与精准度提升至全新高度。它配备干脑电电极和柔软可调节的脑电帽，确保佩戴舒适性，同时提供卓越的信号质量与准确性。

OB6000提供16通道、24通道和32通道三种版本，以满足多样化需求，从而在更广泛的应用场景中扩展其可用性。



支持多款脑电电极数据采集：

- 干电极 (Dry electrodes)
- 湿电极 (Wet electrodes)
- 盐水电极 (Saline electrodes)

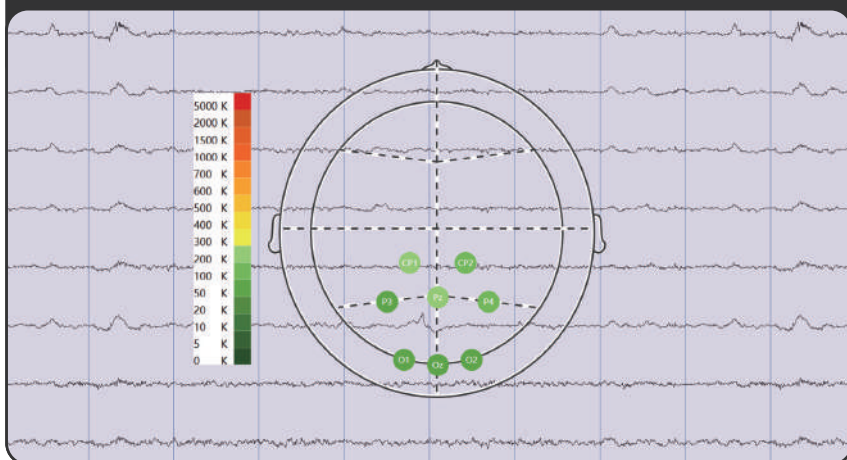
技术规格

头戴设备及主机			
型号	OB6000-16	OB6000-24	OB6000-32
主机尺寸	65mm X 46mm X 15.1mm		
主机重量	43g		
传感器			
脑电电极	19个弹簧针式金属电极（长短款）		
脑电通道数	16通道	24通道	32通道
惯性测量单元	重力加速度、角速度		
惯性测量单元采样率	50Hz		
数据流与存储			
通信方式	BLE5.0		
脑电电极阻抗检测	实时		
脑电SD卡存储采样率	1000Hz		
SD卡类型	Micro SD		
电源			
电池	3.7V 1000mAh		
持续工作时间	≥12小时		
通用信息			
脑电帽材质	涤纶+氨纶		
LED指示灯	充电指示灯、SD卡指示灯、蓝牙指示灯、电量指示灯		

NEUROSYNC RECORDER

脑电采集软件——精准采集, 智能赋能脑电研究

为脑电采集提供专业级解决方案



高精度采集
数据可靠



多设备适配
灵活拓展



智能便捷操作
提升效率



关键功能: 全方位覆盖采集全流程

● 智能设备连接:

快速扫描周边脑电图机, 显示设备名称、MAC地址及信号强度(RSSI), 支持一键连接与切换, 断开后自动尝试重连, 保障采集连续性。

● 灵活显示配置:

提供多导联模式选择, 走纸速度(5-300mm/s)、灵敏度(1-500 μ V/mm)、滤波参数可按需调节, 支持单通道独立设置与通道显示隐藏。

● 全场景数据采集:

支持患者信息登记、检查状态选择, 可同步开启视频录制(选配摄像头), 搭配睁-闭眼、过度换气、闪光刺激等诱发试验, 标记功能精准记录关键事件。

● 个性化管理工具:

可自定义诱发试验顺序与颜色、标记类型(点标记/段标记)增删排序, 支持导联模式与导联源新建编辑, 适配不同研究场景。

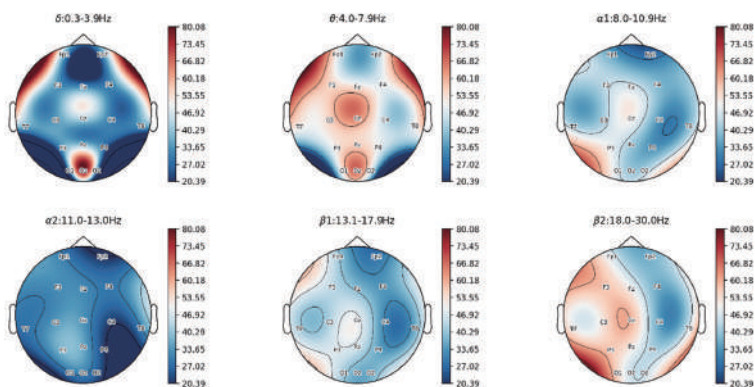
● 多格式数据输出:

支持bdf+脑电数据、mp4视频、json事件标签, LSL数据协议, 方便数据后续分析与共享。

NEUROSYNC REPLAY

脑电回放软件——高清回放·智能分析·精准赋能

重新定义脑电回放分析体验



Q: Delta 12.79%, Theta 26.35%, Alpha 27.4%, Beta 33.40%, DAR 0.47, OTARR 0.64, BSI 0.32

高保真回放
数据无损



多维度分析
辅助精准判断



灵活适配
操作高效



关键功能：全流程覆盖回放分析需求

● 多维数据同步：

支持脑电波形、视频、诱发试验标记、事件标记多源数据同步回放，进度条可视化展示试验时段与标记点，点击即可快速跳转。

● 灵活参数调节：

提供5-300mm/s多档走纸速度、1-500 μ V/mm灵敏度调节，滤波设置，支持单通道独立参数配置。

● 专业分析工具：

一键生成10秒波形地形图与功率谱，支持选段合并分析；配备标尺测量（频率/幅度/时间）、区域缩放、精准选段功能，满足深度分析需求。

● 智能标记管理：

支持睁眼、发作等19种预设标记，可自定义标记名称、颜色与类型（点标记/段标记）；标记列表分类筛选，便于快速溯源关键节点。

● 便捷输出分享：

支持脑电波形截图、视频帧截图，可打印当前页或选段内容，自动携带患者信息与参数配置。

CeRelax

舒脑 轻量级智能脑电交互设备

CeRelax Lightweight Smart EEG Interactive Device



舒适面料

Comfortable Fabric



模块设计

Modular Design



高精算法

Precision Algorithm



智能交互

Smart Interaction



| 产品特写 Product Close-up



技术参数 Specifications

主机 Main Unit

无线通讯 / Wireless Communication

脑电 EEG

血氧 SpO₂

IMU

指示灯 / LED Indicators

按键 / Button

供电 Power Supply

SDK

长宽:124*30(毫米) / Dimensions: 124*30 mm

头环重量52克 / Weight: 52g

材质ABS+PC+橡胶 / Material: ABS + PC + Rubber

头带材质:海绵 / Headband Material: Foam

低功耗蓝牙4.2 / Bluetooth BLE 4.2

两个通道Fp1和Fp2, 参考电极Fpz / Channels: Fp1, Fp2; Reference: Fpz

采样率250/500Hz / Sampling Rate: 250 / 500 Hz

带宽0.5~80Hz / Bandwidth: 0.5~80 Hz

电极材质金属导电布 / Electrode Material: Metal Conductive Fabric

血氧浓度 / Blood Oxygen Concentration

心率 / Heart Rate

原始数据采样率50~200HZ / Raw Data Sampling Rate: 50~200 Hz

采样率50Hz / Sampling Rate: 50 Hz

加速度 / Acceleration

角速度 / Angular Velocity

四元数 / Quaternion

充电指示灯, 状态指示灯 / Charging Indicator, Status Indicator

电源键 / Power Button

240毫安时可充电锂电池 / Rechargeable Li-ion Battery: 240 mAh

磁吸式充电接口 / Magnetic Charging Interface

充电间长2小时 / Charging Time: 2 hours

工作时长6小时 / Working Time: 6 hours

Python

C++

Objective-C

ReactNative

Swift

Kotlin

联系我们 / Contact Us

+86 21 63210200

info@oymotion.com

www.oymotion.com

上海市浦东新区紫萍路788号 / No. 788 Ziping Road, Pudong New Area, Shanghai, China



gForce Ultra



精准肌电识别 Precise EMG Recognition



基于八通道肌电干电极传感器, 实时捕捉前臂肌肉电信号, 实现对手部动作的高精度识别。

Based on an 8-channel dry electrode EMG sensor, it captures forearm muscle signals in real time, enabling high-accuracy recognition of hand movements.

自然交互 Natural Interaction



用户无需学习复杂操作, 通过自然肌肉发力即可完成控制, 让交互更直觉、更高效。

No complex learning required—users can control the system through intuitive muscle activation, making interaction more natural and efficient.

轻量便携 Lightweight & Portable



腕带式设计, 轻巧贴合手臂, 佩戴无负担。

Wristband design that fits comfortably on the arm, ensuring a lightweight and effortless wearing experience.

实时数据输出 Real-time Data Output



提供稳定的肌电数据与识别结果输出, 支持多种应用场景拓展。

Provides stable EMG data and recognition output, supporting a wide range of application scenarios.

技术规格 / SPECIFICATIONS

主机尺寸 / Main Unit Dimensions (L × W × H)	53.2±0.5×28.1±0.3×16.9±0.2 mm
腕带长度 - XS 款 / Wristband Length (XS Size)	189.9±2.0 mm
腕带长度 - S 款 / Wristband Length (S Size)	201.7±2.0 mm
腕带长度 - M 款 / Wristband Length (M Size)	215.5±2.0 mm
腕带长度 - L 款 / Wristband Length (L Size)	229.7±2.0 mm
ADC 采样率 / ADC Sampling Rate	1000 Hz
ADC 分辨率 / ADC Resolution	24 Bit
EMG 通道数 / EMG Channels	8 通道 / 8 Channels
EMG 采样率 / EMG Sampling Rate	500 Hz
电池类型 / Battery Type	锂聚合物电池 / Lithium Polymer Battery
电池大小 / Battery Size	200 mAh
工作时长 / Operating Time	5h
额定电流 / Rated Current	30 mA
IMU 方向数 / IMU Axes	6轴 / 6-Axis
IMU 采样率 / IMU Sampling Rate	50 Hz
LED	绿色状态指示灯; 橙色充电指示灯 Green Status LED; Orange Charging LED
按键 / Button	电源按键; 设备电源开 / 关 Power Button; Device Power On/Off
通信方式 / Communication Method	BLE4.2

联系我们 / Contact Us

+86 21 63210200 info@oymotion.com www.oymotion.com

上海市浦东新区紫萍路788号 / No. 788 Ziping Road, Pudong New Area, Shanghai, China



下肢外骨骼

Intelligent Leg Exoskeleton

智随律动，步履从容
Intelligent Motion Assistance, Confident Steps



精准步态，纠正异常
Precise gait support
and abnormal gait
correction



主动意图，人机协同
Active intention recognition
and human-machine
coordination



多场景训练，安全无忧
Multi-scenario training
with enhanced
safety



数据量化，效果可见
Quantified data
and visible progress



智能下肢外骨骼机器人，您的康复行走助力伙伴
Intelligent Leg Exoskeleton, Your Rehabilitation Walking Assistance Partner

下肢外骨骼机器人是一款基于智能运动跟随技术的穿戴式助力设备。它不依赖复杂的生物电信号，而是通过高精度传感器毫秒级响应您的行走意图。

无论您是希望通过康复训练改善步态，还是需要日常生活中减轻下肢负担，它都能像“隐形伴侣”一样，提供稳定、自然的髌关节助力，让行走变得更轻松、更自信。

Intelligent Leg Exoskeleton is a wearable assistive device based on intelligent motion-following technology. It does not rely on complex bioelectrical signals. Instead, it uses high-precision sensors to capture human posture in real time, responding to your walking intention within milliseconds.

Whether you aim to improve your gait through rehabilitation training or reduce lower-limb burden in daily life, it acts like an “invisible companion,” providing stable and natural hip-joint assistance to make walking easier and more confident.

产品特点 Product Features

非侵入式体验

Non-Invasive Experience

不采集肌电，无需复杂校准，穿戴即用，舒适无感。

No EMG signal collection or complex calibration is required. The device is ready to use once worn, offering a comfortable and effortless experience.

髌关节核心驱动

Hip-Joint Core Drive

专注于髌部动力辅助，有效带动大腿摆动，改善“拖步”现象。

Focused on hip power assistance, it effectively drives thigh swing and helps improve “foot dragging” gait.

安全闭环守护

Closed-Loop Safety Protection

内置姿态传感器实时监控平衡，遇异常阻力自动调整或制动，防止跌倒。

Built-in posture sensors monitor balance in real time. When abnormal resistance is detected, the system automatically adjusts or brakes to help prevent falls.

轻量化设计

Lightweight Design

贴合人体工学结构，行动灵活，不仅限于医院、康复中心，更可融入家庭与社区生活。

Designed with an ergonomic structure for flexible movement. It is suitable not only for hospitals and rehabilitation centers, but also for home and community use.

适用人群 Suitable Users

下肢肌力减弱者 People with weakened lower-limb muscle strength

如老年人、长期卧床后的肌力恢复期人群。

Such as elderly users or individuals recovering muscle strength after long-term bed rest.

步态异常辅助 Users requiring gait abnormality assistance

需要外部动力辅助来维持正常行走节奏的用户。

Those who need external power assistance to maintain a normal walking rhythm.

运动减负需求 People seeking reduced movement burden

希望减轻行走负担，提升活动范围的人群。

Users who want to reduce walking effort and expand their activity range.

联系我们 / Contact Us

+86 21 63210200

info@oymotion.com

www.oymotion.com

上海市浦东新区紫萍路788号 / No. 788 Ziping Road, Pudong New Area, Shanghai, China



智能轮椅机器人

Intelligent Wheelchair Robot

PHIBOT25-V101-B

PHIBOT25-V101-V



多模式智能控制

Multi-Mode
Intelligent Control



智能视觉识别

Intelligent
Visual Recognition



6自由度机械臂

6-DOF
Robotic Arm



适用人群与环境 / Target Users and Environment

适用对象： Target Users:	使用环境： Operating Environment:
行动不便者 (≤ 120 kg) Individuals with limited mobility (≤ 120 kg)	室内, 干燥通风, 无雨淋潮湿 Indoor, dry and well-ventilated, protected from rain and moisture

技术规格 / Technical Specifications

项目 / Item	规格 / Specification
整体尺寸 Overall Dimensions	长1670毫米 x 宽850毫米 x 高900毫米 1670mm(L) × 850mm(W) × 900mm(H)
座椅尺寸 Seat Dimensions	宽440毫米 x 深440毫米 Width 440mm × Depth 440mm
最大承重 Maximum Load Capacity	120千克 120kg
自重 Net Weight	35千克 (含机械臂) 35kg (including robotic arm)
最大速度 Maximum Speed	6公里/小时 6km/h
续航里程 Range	20–25公里 20–25km
爬坡能力 Climbing Ability	≤ 15 度 $\leq 15^\circ$
电池类型 Battery Type	24V磷酸铁锂电池 24V Lithium Iron Phosphate Battery
工作温度 Operating Temperature	5摄氏度 至 35摄氏度 5°C to 35°C

联系我们 / Contact Us

+86 21 63210200 info@oymotion.com www.oymotion.com

上海市浦东新区紫萍路788号 / No. 788 Ziping Road, Pudong New Area, Shanghai, China

