

YMBot

云幕智造宣传手册

PRODUCT MANUAL

联系我们

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 Jianxiang Road,
Taicang City, Suzhou City, Jiangsu Province, Postcode: 21541



公众号



视频号



抖音



小红书



Bilibili

让人形机器人
拓展人类边界

LET HUMANOID ROBOTS EXPAND
THE BOUNDARIES OF MANKIND



C目录NTENTS

企业简介
COMPANY PROFILE

荣誉资质
HONOR QUALIFICATION



云幕智造苏州研发中心



云幕智造武汉量产工厂、第二研发中心

04

项目经历
PROJECT EXPERIENCES

08

06

创始团队
FOUNDING TEAM

10

产品型谱
PRODUCT CATEGORY

11

产品详情
PRODUCT DETAILS

12

未来布局
FUTURE PLANNING

26



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、关键部件、核心软件的研发及生产，以及一体化解决方案，已完成十型产品研制，产品应用于文旅、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 年的技术积淀，具备全栈自研能力，掌握机器人先进运动控制小脑、具身智能大脑、核心零部件等关键技术，在高仿真皮肤工艺、全身协调控制、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：已经实现区域知名，完成多型样机定型并推向市场；正在成为全国头部企业；目标最终进入世界知名行列。重点关注工业及服务应用场景，同时探索特种应用领域，例如：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、软件功能开发的全栈自研能力，覆盖众多垂直应用领域；具备“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、管控体系和背景资源。

企业文化

让人形机器人
拓展人类边界

使命

打造最具综合优势的
人形机器人技术研究企业

愿景

交叉创新 融合发展
协同奋斗 追求极致

价值观

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之一。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等。



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

江苏省具身智能机器人产业联盟副理事长单位

苏州市“苏州造”人形机器人承研单位

苏州市人工智能创新应用实验室（文旅具身智能）

66项

发明专利

14项

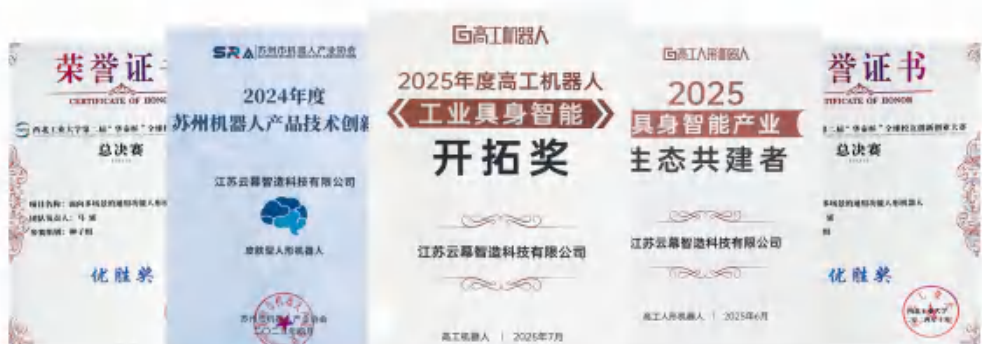
外观设计专利

5项

实用新型专利

40项+

各级荣誉奖项



高新技术企业

专利认证

软件著作权

各级荣誉奖项

项目经历

累计履约数百个订单，目前多个重点项目正稳步推进；项目实施期间获工信部部委、省市级领导及媒体关注，早期合作客户反馈积极，市场口碑持续攀升。



媒体采访



技术交流



团队创始人



贺亮 教授

董事长、创始人

主要社会职位

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

苏州市机器人产业协会人形机器人专委会副秘书长

个人荣誉

中组部特支计划人才、2021 年陕西省高层次人才引进人才、2023 年太仓市领军人才、2024 年姑苏创业领军人才。

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 (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

首席顾问科学家

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、技术顾问



陈建林

副总经理 | 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



杨建强

首席运营官、副总裁

香港大学 硕士

清华大学国际学院、复旦大学国金学院人工智能与机器人校外讲师

具身智能人形机器人领域的重要商业运营领导者



杨晓骏

副总裁

博士

具备深厚文旅行业背景，深刻洞察机器人市场趋势，负责公司市场推广和文旅产品线开发

产品布局

云幕智造主营业务聚焦于人形机器人产业，产品布局涵盖机器人整机、关键部组件、核心软件等，为客户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 型工业款行星丝杠人形机器人、YMBot B 型工业款双足液压人形机器人、YMBot C2 型文旅款皮肤双足人形机器人、YMBot D 型工业款底盘电动人形机器人、YMBot D2 型强工业款底盘人形机器人、YMBot D4 型重载人形机器人、YMBot E 型文旅款皮肤双足人形机器人、YMBot E3 型教育款人形机器人、YMBot F 型工业款双足人形机器人、YMBot G 型零售款底盘单臂弱人形机器人、YMBot H 型文旅款底盘皮肤人形机器人、YMBot I 型家庭款全皮肤陪伴型人形机器人。

部组件硬件产品

关节电机、灵巧手、液压动力系统、工业夹具、数据动捕服、空心杯电机、直线作动器、电子皮肤、三维力传感器等。

软件产品

人形机器人主控系统、云控平台、机器人模型、应用软件。



YMBot A型工业款行星丝杠人形机器人

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。

产品参数

高度 ≤175cm	重量 ≤75kg
行走速度 ≤0.5m/s	适应坡度 ≤10°
续航时间 ≤3 小时	双手 配置双灵巧手
单臂负载 ≤5kg	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 C2型文旅款皮肤双足人形机器人

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

高度 约 175cm	重量 约 55kg
面部自由度 26-34 DoF	外观形象（可定制） 高仿人形脸
整机自由度 65-73 DoF	情绪表达 ≥10 种
移动能力 ≥1.2m/s	通讯方式 CAN 总线、 EtherCAT 总线
运动状态续航 约 2 小时	供电方式 锂电池 20AH
手臂末端负载 约 3kg	定制服务 人物形象 IP 授权任意定制
二次开发 兼容 ROS2 通讯协议；提供 URDF 模型	
特点 大语言模型无限轮对话能力	



定制形象



定制形象（全身）

目前商业化落地成熟，已广泛应用于博物馆、科技馆、商场、汽车 4S 店等场景，承担引导接待工作；凭借丰富的景区及展厅部署经验，为各类场所提供稳定智能服务。



YMBot D型工业款底盘电动人形机器人

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，可广泛用于工业操作、数据采集、安防巡检、家庭服务等场景。

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

移动速度
约 1.5m/s

重量（含电池）
约 100kg

供电方式
锂电池 45AH

单臂负载
5kg

操作综合续航能力
约 8 小时

移动综合续航能力
≤100km

环境感知传感器
Gemini2L

总自由度（不含灵巧手）
22 个

外接接口
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。

视觉识别 / 深度相机

语音采集 / 交互

硅胶包裹结构 / 柔性连接

底盘尾部预留对接接口，支持自动回桩充电，预留网口，支持二次开发。



YMBot D2型强工业款底盘人形机器人

产品描述

具备 YMBot D 型工业款底盘人形机器人的所有功能的同时，双臂升级为力控版本，支持力位混合控制，更加适合工业应用场景。

产品参数

伸展状态尺寸
≤560x560x1800mm

折叠状态尺寸
≤560x560x1400mm

重量
约 150kg

最大移动速度
约 1.5m/s

臂展
双臂 1.5m

自由度（不含末端执行器）
22 个

单臂负载
6kg

工作半径
双臂≤1m

主动轮
2 个

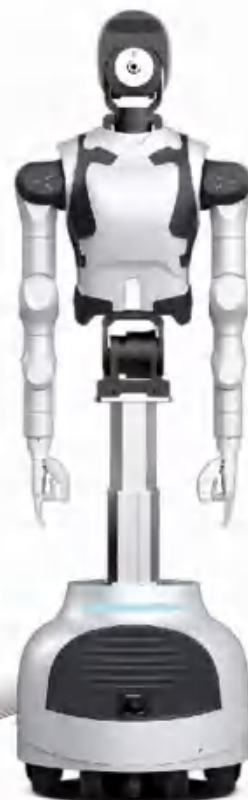
吊装负载
20kg

选配
灵巧手 电动夹爪

具身智能双臂
仿人动作 双臂协同

底盘
两轮差速运动控制 自主充电
越障爬坡 激光雷达建图导航避障

升降机构
静音 正反转 任意位置停止



YMBot D4型工业款重载具身智能机器人

产品描述

云幕智造 YMBot 工业重载具身智能机器人，以双臂 60KG 重载能力为核心，搭载高精度运动控制与具身智能算法，实现毫米级精准作业；人形结构灵活适配全工业场景，多重安全防护体系加持，可高效替代高危高强度人工作业，为重型制造、物流转运等场景提供极致性能的智能化解解决方案。



产品参数

整机尺寸（高×底座长×底座宽）	总自由度（不含末端执行器）
1820*800*680mm	27 DoF

单臂最大负载	双臂最大负载
30kg	60kg

作业空间	最大移速
0-2m	1.5m/s

末端执行器 选配	通讯方式
	Wifi、4G/5G、蓝牙

升降行程	电池容量
800mm	48V/30AH *2

快速换电 支持	工作时长
	8h

底盘形式
四转四驱全向移动底盘 + 垂直升降平台

外接接口
RJ45 千兆网口 x 1，USB3.0 x2

交互系统
阵列麦克风 / 扬声器 / 多彩灯带
开机按钮 / 急停开关 / 充电接口

感知系统
双目相机 / 激光雷达 / 六维力传感器 / RGBD 相机 / 鱼眼相机

扩展接口
提供底层关节和传感器接口以及高层运动接口，兼容 ROS2 通信协议

YMBot E型文旅款皮肤双足人形机器人

产品描述

教育款人形机器人本体采用高自由度设计，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，满足不同教育科研需求，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	体重 (含电池)
约 140cm	约 38kg

整机自由度 (不含五指灵巧手)	头部自由度
52 DoF	26 DoF

关节最大扭矩	情绪表达
≥150Nm	≥10 种

选配	最大移速
五指灵巧手 (电机力反馈版)	约 1.2m/s

运动状态续航	供电方式
约 2 小时	锂电池 10AH

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 E3型教育款人形机器人

产品描述

教育款人形机器人本体采用高自由度设计，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，满足不同教育科研需求，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	体重 (含电池)
140cm	约 35kg

整机自由度 (不含五指灵巧手)	双臂协同负载
27 DoF	约 2kg

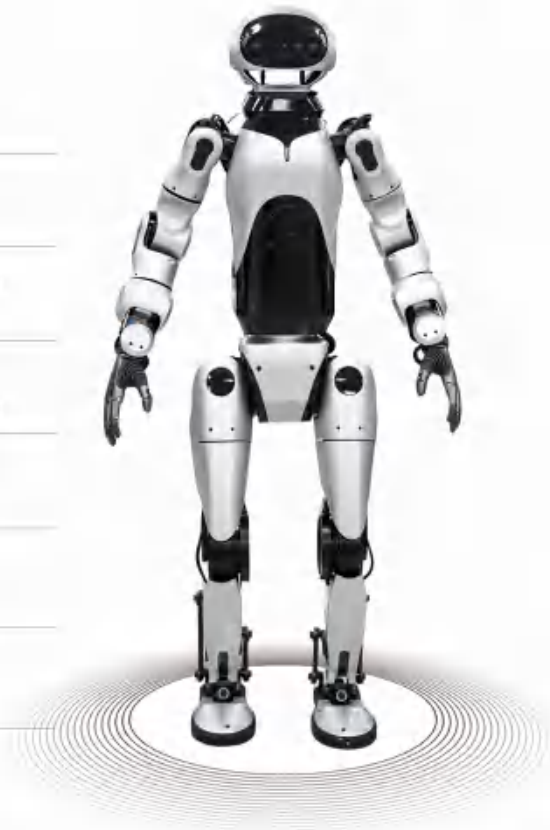
重复控制精度	五指最大抓握力
0.1°	≥50N

选配	供电方式
五指灵巧手 (电机力反馈版)	锂电池 10AH

运动状态续航	移动速度
约 2 小时	约 1.2m/s

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 F型工业款双足人形机器人

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。

产品参数

高度	重量
170cm	约 60kg
自由度 (不含灵巧手)	关节最大扭矩
29 个	≥360Nm
供电方式	单臂负载
锂电池 15AH	约 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 (选配)	
通讯方式	
CAN 总线、EtherCAT 总线	

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

配备高性能传感器，实现精准的环境与状态感知，并实现自主导航与任务规划。

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。



YMBot G型零售款底盘单臂弱人形机器人

产品描述

具备底盘建图与导航移动能力，配备 7 自由度机械臂与自适应夹爪。标配三维激光雷达、深度相机等传感器，可广泛用于无人药房、无人超市等零售场景。

产品参数

整机尺寸
520x350x1300mm
升降高度
300mm
整机重量
50kg
手臂臂展
600mm
手臂自由度
7 个
躯干自由度
3 个
手臂负载
3kg
感知系统
深度相机 ×1
手臂定位相机 ×1
超声波传感器 ×3
三维激光雷达



YMBot H型文旅款底盘皮肤人形机器人

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。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
54 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
1.2m

通讯方式
CAN 总线

续航能力
约 6 小时

电池容量
24V/45AH

手臂末端负载
约 0.5kg

爬坡能力
≤5°

二次开发
提供底层关节和传感器接口，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）



定制形象



定制形象（全身）

YMBot H 型文旅款底盘皮肤人形机器人目前广泛用于博物馆、科技馆、商场、汽车 4S 店等的引导接待场景。已实现商业化场景落地，具有丰富的景区及展厅的部署经验。



未来主要客户群

大院大所大厂

战略合作伙伴

生态圈合作伙伴

代理商渠道

主要赛道

工业制造

自动化产线应用
工厂环境下的柔性装配
“核生化危”环境作业
应急救援消防

智能服务

文旅表演
讲解接待
养老护理
情感陪护
AI 诊疗

教育科研

运动算法开发教学
具身智能应用开发

合作伙伴



未来布局



战略布局

第一步：区域知名、全力拓民（2025）

2025年完成全部十型样机定型，择机逐步推向市场。重点在文旅、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）

重点发力工业应用、进入国内头部企业，拓展其它特种应用，研发 To C 端产品。

第三步：世界知名、星辰大海（2028-）

工业及服务业稳步增长，探索月球及深空探测等新兴应用领域，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。