



オープンソース ロボットアーム

reBot Arm B601-DM

完全オープンソース・6+1DoF ロボットアーム
サービス紹介資料

2026年6月

販売元：アスメック株式会社

6+1 DoF

自由度

1.5 kg

ペイロード

767 mm

リーチ

±0.2 mm

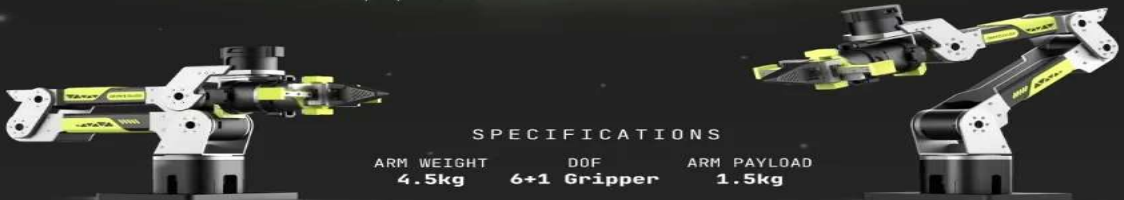
繰り返し精度

① 製品概要

seed studio

reBot Arm B601 DM

A Fully Open-Source Robotic Arm for Embodied AI

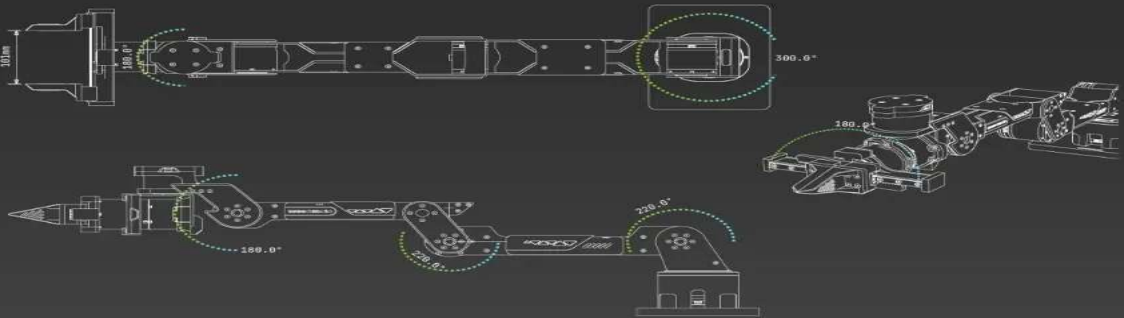


SPECIFICATIONS

ARM WEIGHT	DOF	ARM PAYLOAD
4.5kg	6+1 Gripper	1.5kg

Joint Name	Lower Limit	Upper Limit	Max Effort	Max Velocity
Joint 1	-2.61 rad	2.61 rad	27 N·m	50 rad/s
Joint 2	-3.7 rad	0 rad	27 N·m	50 rad/s
Joint 3	-3.7 rad	0 rad	27 N·m	50 rad/s
Joint 4	-1.57 rad	1.57 rad	7 N·m	200 rad/s
Joint 5	-1.57 rad	1.57 rad	7 N·m	200 rad/s
Joint 6	-1.57 rad	1.57 rad	7 N·m	200 rad/s
Gripper	-5.7 rad(100mm)	0 rad(0mm)	7 N·m	200 rad/s

6 DOF WITH PARALLEL GRIPPER
Repeatability: < 0.2 mm
Supported Platforms/Ecosystems:
ROS1, ROS2, LeRobot, Pinocchio,
Isaac Sim, Python SDK
Voltage: DC 24V



160.2mm, 101.50mm, 242.60mm, 264.00mm

Email: edgeai@seed.cc

製品概要

reBot Arm B601-DM は、具現化AI（Embodied AI）向けに設計された完全オープンソースの6+1DoFロボットアームです。

- モデル名：reBot Arm B601-DM
- 自由度：6軸 + グリッパー 1軸
- 最大リーチ：767 mm（グリッパーなし 607 mm）
- ペイロード：1.5 kg（70%リーチ推奨）
- 繰り返し精度：±0.2 mm
- 本体重量：約 4.7 kg
- 動作電源：DC 24V 10A
- 動作温度：-20℃ ～ 50℃

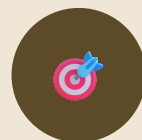
ROS1/ROS2、MoveIt、Python、LeRobot、Isaac Sim、Pinocchio など主要フレームワークに完全対応。

② 製品の特長



完全オープンソース

ハードウェア・ソフトウェアともにGitHubで全設計を公開。回路図・CAD・制御ソフトが自由に利用可能。研究・教育・カスタム開発に最適。



高精度・高再現性

繰り返し精度 ± 0.2 mm を実現。DM社製高トルクサーボ（最大27 N・m）を搭載し、精密な力覚制御が可能。



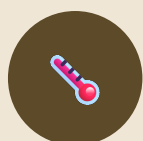
主要AIフレームワーク完全対応

ROS1/ROS2・MoveIt・LeRobot・NVIDIA Isaac Sim・Pinocchio に対応。模倣学習・強化学習・遠隔操作など先端研究にすぐ活用できる。



豊富な安全機能

回路保護・非常停止（E-Stop）・仮想境界などを標準装備。チュートリアルや技術ドキュメントも充実。



産業グレードの耐環境性

動作温度 $-20^{\circ}\text{C} \sim 50^{\circ}\text{C}$ に対応。長時間稼働・過酷な研究環境にも耐えうる設計。



AIコンピュータとの親和性

NVIDIA Jetson Orin・Raspberry Pi と組み合わせ、画像認識・物体操作などのAIタスクをエッジで実現可能。

③ 製品仕様

各軸仕様

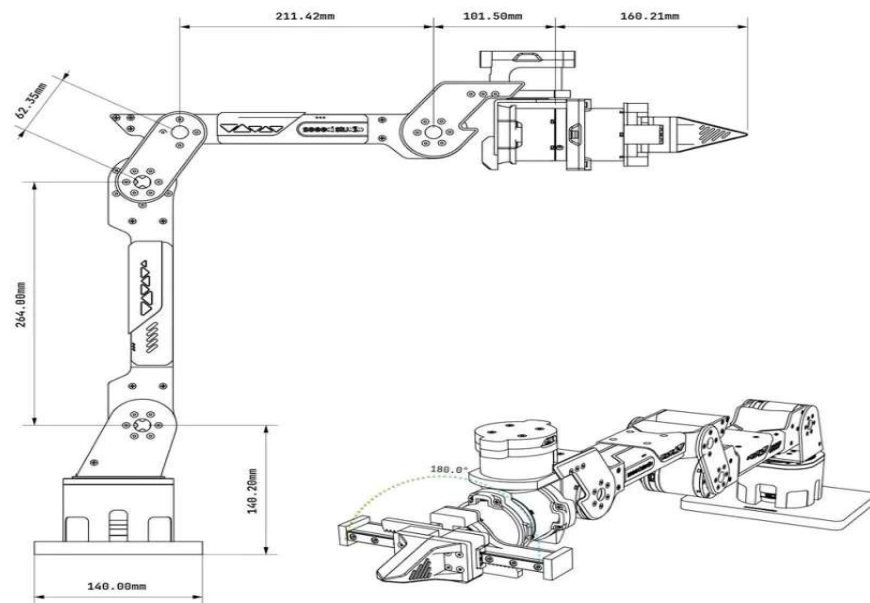
関節名	下限	上限	最大トルク	最大速度
Joint 1	-150°	+150°	27 N・m	50 rad/s
Joint 2	-220°	0°	27 N・m	50 rad/s
Joint 3	-220°	0°	27 N・m	50 rad/s
Joint 4	-90°	+90°	7 N・m	200 rad/s
Joint 5	-90°	+90°	7 N・m	200 rad/s
Joint 6	-90°	+90°	7 N・m	200 rad/s
Gripper	-325° (100mm)	0° (0mm)	7 N・m	200 rad/s

主要仕様

自由度	6 + 1 (グripper)
最大リーチ	767 mm / 607 mm (グripperなし)
ペイロード	1.5 kg (70%リーチ推奨)
繰り返し精度	< 0.2 mm
本体重量	約 4.7 kg
サーボ	DM-J4340P-2EC × 3 DM-J4310-2EC × 4
電源	DC 24V 10A
動作温度	-20℃ ~ 50℃
対応フレームワーク	ROS1/2, MoveIt, Python, LeRobot, Isaac Sim, Pinocchio

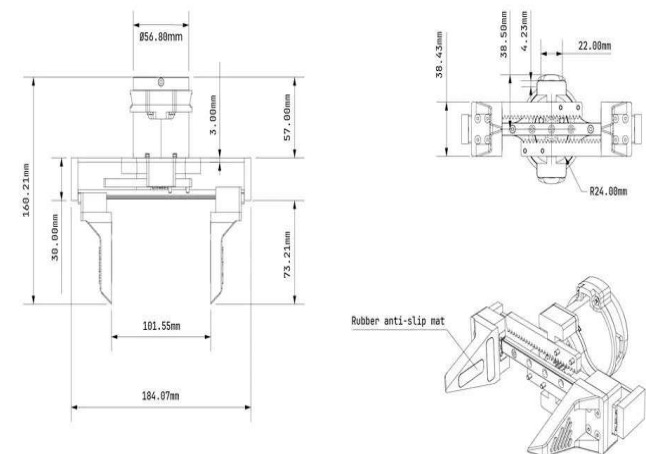
③ 製品仕様 — 外形寸法

Product Dimensions



アーム外形寸法

Product Dimensions



グripper寸法

④ 製品用途

01

遠隔操作・データ収集

LeRobot / Hugging Face連携による模倣学習データ収集。人間の動作を学習させ、自律制御へと発展させる研究に最適。

02

日常タスク自動化

ピック&プレース・整理整頓・清掃など非構造環境でのタスク。視覚+学習制御で家庭環境向けロボティクス研究を推進。

03

精密作業・産業応用前検証

± 0.2 mm の高精度を活かした検査・試料操作・細密組立。産業システムへのスケールアップ前のプロトタイピングに活用。

04

教育・競技大会

ROSやPythonによるハンズオン学習。ロボット競技会や学部・大学院の実験授業にも対応できる豊富なドキュメント。



日常タスクの自律化実験の様子
(雑巾がけタスク)

⑥ Seeed Studio ロボットアームの主な特徴

ハイエンド研究用

reBot Arm B601 - DM

6+1 DoF / ペイロード 1.5 kg / 精度 ± 0.2 mm
ROS1/2, MoveIt, LeRobot, Isaac Sim対応
完全オープンソース・24V/10A

AIマニピュレーション

StarAI Robot Arm Kit

7 DoF / リーチ 670 mm / ペイロード 50~750 g
精密力覚制御・モジュラーエンドエフェクタ
ROS2, MoveIt2, Isaac Sim対応

遠隔操作・模倣学習

SO-ARM101 Teleoperation

6 DoF / 高感度モーションコントロール
同期型ティーチング機能
Hugging Face LeRobot, NVIDIA Isaac Lab対応

エントリー～教育向け

FashionStar StarAI 7DoF

7 DoF / 軽量コンパクト設計
模倣学習・強化学習の入門に最適
豊富なチュートリアル・教育コンテンツ

⑤ Seeed Studio について

seeed studio

オープンソースハードウェアのグローバルリーダー

2009

設立

160+

展開国

深圳

本社

設立・本拠地

2009年設立、中国・深圳に本社。世界160カ国以上で展開するオープンソースハードウェアプロバイダー。

事業の焦点

エッジAI・ロボティクス・スマートセンサーシステム領域に特化。メーカー・開発者・研究者を世界規模で支援。

NVIDIA エリートパートナー

NVIDIA Jetson エコシステムのエリートパートナー。Jetson キャリアボード・ODMサービスでエッジAI開発をワンストップ支援。

技術エコシステム

エッジAI・低消費電力通信・センシング・AIアプリ開発プラットフォームをコア技術とし、160カ国以上に展開。

ご拝読ありがとうございました。

****本件に関するお問い合わせ・お申込み****

アスメック株式会社

〒225-0015

神奈川県横浜市青葉区荏田北3-1-2 向山ビル3F

TEL : 045-910-0810

Email : toi-awase@asmec.co.jp

URL (アスメック) : <https://www.asmec.co.jp/business/>

URL (Seed Studio) : <https://www.asmec.co.jp/business/prolist.php?compid=144>

担当 : 【張(林) / 細川 / 松吉】