報道関係者各位

2026 年 11 月 19 日

丸文株式会社

丸文、超軽量アームで高シェアを誇る RealMan Robotics と販売代理店契約締結

～自重 7kg 台のアームと 4 足歩行ロボットを連携し、危険現場の遠隔・自律作業を支援～

エレクトロニクス商社の丸文株式会社（代表取締役社長 兼 CEO：堀越裕史、本社：東京都中央区、以下、丸文）は、フィジカル AI（身体性 AI）向けの超軽量ハードウェアおよびデータ基盤で世界をリードする RealMan Robotics（北京睿爾曼智能科技有限公司、リアルマンロボティクス、本社：中国、以下、RealMan 社）と国内販売店契約を締結し、同社の超軽量ロボットアーム、高精度関節モジュール、ヒューマノイドロボットならびに遠隔操作・AI データ収集ソリューションの取り扱いを開始いたします。



【背景と目的】

現在、国内の製造、物流、社会インフラ保守などの現場では、少子高齢化に伴う深刻な人手不足や熟練技術者不足に加え、プラントなどの危険環境における作業員の安全性確保が喫緊の課題となっています。これらの課題を解決する手段として、知能（AI）と物理的な身体（ロボット）を融合し、環境を認識して自律的に作業を行う「フィジカル AI」の実用化が注目されています。しかし、現場作業の自動化・遠隔化を進める上では、既存設備や移動台車に柔軟に組み込める軽量なハードウェア不足や AI モデルのトレーニングに不可欠な高品質の実稼働データ収集が大きな参入障壁となっていました。

RealMan 社は、中国の超軽量ロボットアーム分野で約 80%のシェアを誇り、年間最大 100 万台規模の関節モジュール生産体制と平均故障間隔（MTBF）5 万時間の連続動作認証を取得した高い信頼性を有するロボットインフラ企業です。

丸文はこれまで、RoboPath 株式会社の自律走行サービスロボットや Deep Robotics（以下、Deep Robotics 社）の 4 足歩行ロボットなど、過酷な現場や屋内環境の自動化を支援する先端ロボティクスを取り扱ってまいりました。このたびの RealMan 社との契約により、同社の超軽量アームやデータ収集基盤を自社のロボティクスポートフォリオへ統合し、インフラ保守から先端 AI 研究まで、幅広い産業分野におけるフィジカル AI の社会実装を推進してまいります。

【RealMan 社の製品およびソリューションの主な特長】

1. 自重わずか約 7kg 台で可搬 5kg を実現する「超軽量ロボットアーム（RM シリーズ）」

一般的な協働ロボットと同等の可搬重量（5kg）を維持しながら、自重を約 7.2kg～7.9kg まで極限に軽量化。人間と同等のコンパクトさと高い安全性を備え、消費電力も低く抑えられています。本体が軽量なため、固定設置のみならず、移動ロボット（AMR/AGV）や 4 足歩行ロボット等への搭載が極めて容易です。

2. 高所作業・自律作業に特化した「ヒューマノイドプラットフォーム」

・昇降型リフトロボット（デュアルアーム／シングルアーム）

自律移動シャーシに 900mm の昇降機構を搭載。床面付近から最大 2.4m の高所までリーチ可能で、データセンターのサーバーラック開閉や倉庫ラックのピッキングに適応します。

・エンボディド／フィジカル AI 向けヒューマノイド（RealBot シリーズ）

全身最大 21 の能動自由度と LiDAR、深度・広角カメラ等のマルチセンサーを融合し、複雑な環境での自律作業や大規模データ収集を実現します。

3. 独自ロボット開発を支える一体型「関節モジュール（WHJ シリーズ）」

ヒューマノイドや特殊グリッパー、精密回転台の自社開発に組み込み可能な一体型モジュールです。超小型・軽量設計ながら高トルク密度を誇り、CAN FD 通信やアブソリュートエンコーダを内蔵することで精密な動作制御を容易に実現します。

4. 直感操作をそのまま AI 学習へ直結する「遠隔操作・AI データ収集ソリューション」

力覚フィードバック対応の操作キットと超低遅延通信（制御遅延 50ms 以下、映像遅延 120ms 以下）により、離れた場所からでも繊細な手先作業を再現可能。作業中の関節トルクや位置座標などの稼働データは自動的に同期・構造化され、フィジカル AI のモデルトレーニングに即時活用できるデータ形式へと変換されます。

製品の詳細は、以下よりご覧いただけます。

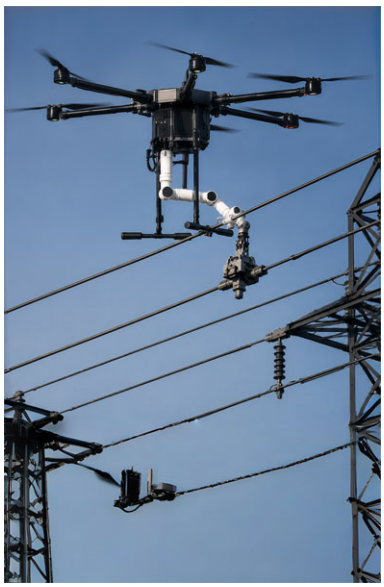
●https://www.marubun.co.jp/products/91667/

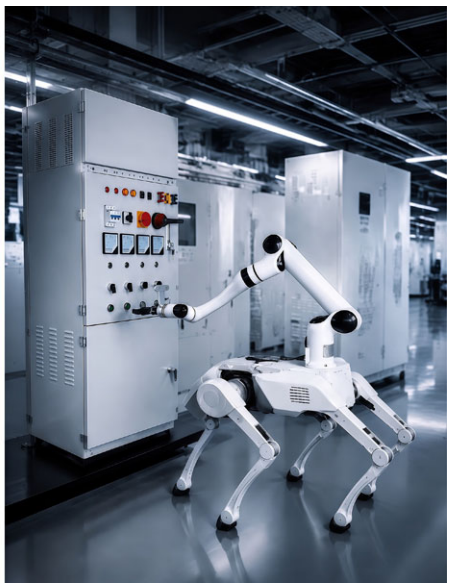
【多様な現場を支援するユースケース】

対象市場	具体的な活用イメージ
社会インフラ・プラント・防災	化学プラント、変電所、災害現場などの危険エリアにおいて、遠隔操作によるバルブ開閉や計器点検の実施
データセンター・情報通信	昇降型リフトロボットによる広大なサーバー室の夜間自律巡回、サーバーラックの開閉点検、機器ステータスの目視確認
スマート製造・物流	セル生産ラインでのネジ締め、精密部品の組み立て、多段ラックからの商品ピッキングや搬送業務の自動化
先端 AI 研究・開発	フィジカル AI アルゴリズム検証に向けた、高品質な実世界マルチモーダルデータの収集および学習基盤

【4 足歩行ロボット等の既存取り扱い商材との連携展開】

丸文では、RealMan 社アームの超軽量という特性を活かし、自社で取り扱う Deep Robotics 社製をはじめとする 4 足歩行ロボットへの搭載ソリューションも展開いたします。階段や凹凸のある不整地、人が立ち入れない危険領域においても、走破性と物理操作を両立させた高度な遠隔点検や設備保全を実現します。





【今後の取り組みについて】

丸文は、長年培ってきた先端エレクトロニクス商社としての知見や技術サポート力、国内セールスパートナー網を活かし、製造・物流・エネルギーインフラ分野や AI 研究機関に向けて RealMan 社製品の提案を進めてまいります。

標準製品の提供にとどまらず、お客様固有の現場環境に合わせたカスタマイズやシステムインテグレーションまで幅広く支援し、現場の安全性向上と持続可能な社会の実現に寄与してまいります。

＜RealMan Robotics（北京睿爾曼智能科技有限公司）について＞

会 社 名 ： RealMan Robotics（北京睿爾曼智能科技有限公司）
本　　社 ： 中国
設　　立 ： 2018 年
代 表 者 ： 鄭 随兵
事業内容 ： 超軽量ロボットアーム、高精度関節モジュール、ヒューマノイドロボットの開発・製造、およびフィジカル AI 向けデータプラットフォームの提供
U R L ： https://www.realman-robotics.com/jp

＜丸文株式会社について＞

本　　社 ： 東京都中央区日本橋大伝馬町 8-1
設　　立 ： 1947 年
代 表 者 ： 代表取締役社長　兼 最高経営責任者（CEO）堀越裕史
従 業 員 ： 1,193 名（連結：2026 年 3 月 31 日現在）
資 本 金 ： 62 億 1,450 万円
売 上 高 ： 2,134 億円（2025 年度連結）
事業内容 ： 半導体や電子部品、システム機器などの国内外の先端エレクトロニクス製品を販売する商社。東京証券取引所プライム市場に上場。（コード：7537）
U R L ： www.marubun.co.jp/

RealMan 社製品に関するお問い合わせ先
丸文株式会社 ディオネカンパニー 担当：篠
TEL：03-3639-9650 FAX：03-5643-0354
E-mail：dione_mkt@marubun.co.jp

このニュースリリースに関するお問い合わせ先
丸文株式会社 経営企画部 担当：酒井・熊谷
TEL：03-3639-3010 FAX：03-5644-7693
E-mail: koho@marubun.co.jp