

扫码了解更多



京 东



淘 宝



公众号



售 后



客 服



Bilibili



CSDN



GitHub



Hackster

深圳总部

深圳市福田区深南中路 2070 号电子科技大厦D座智方舟国际智能硬件创新中心D505室、D504室、D403室、D404室

邮箱: [商务合作] sales@elephantrobotics.com

[品牌推广] marketing@elephantrobotics.com

[客 服] service@elephantrobotics.com

网址: www.elephantrobotics.com

国内:

+86 181 2418 3646

+86 (0755) 8696 8565

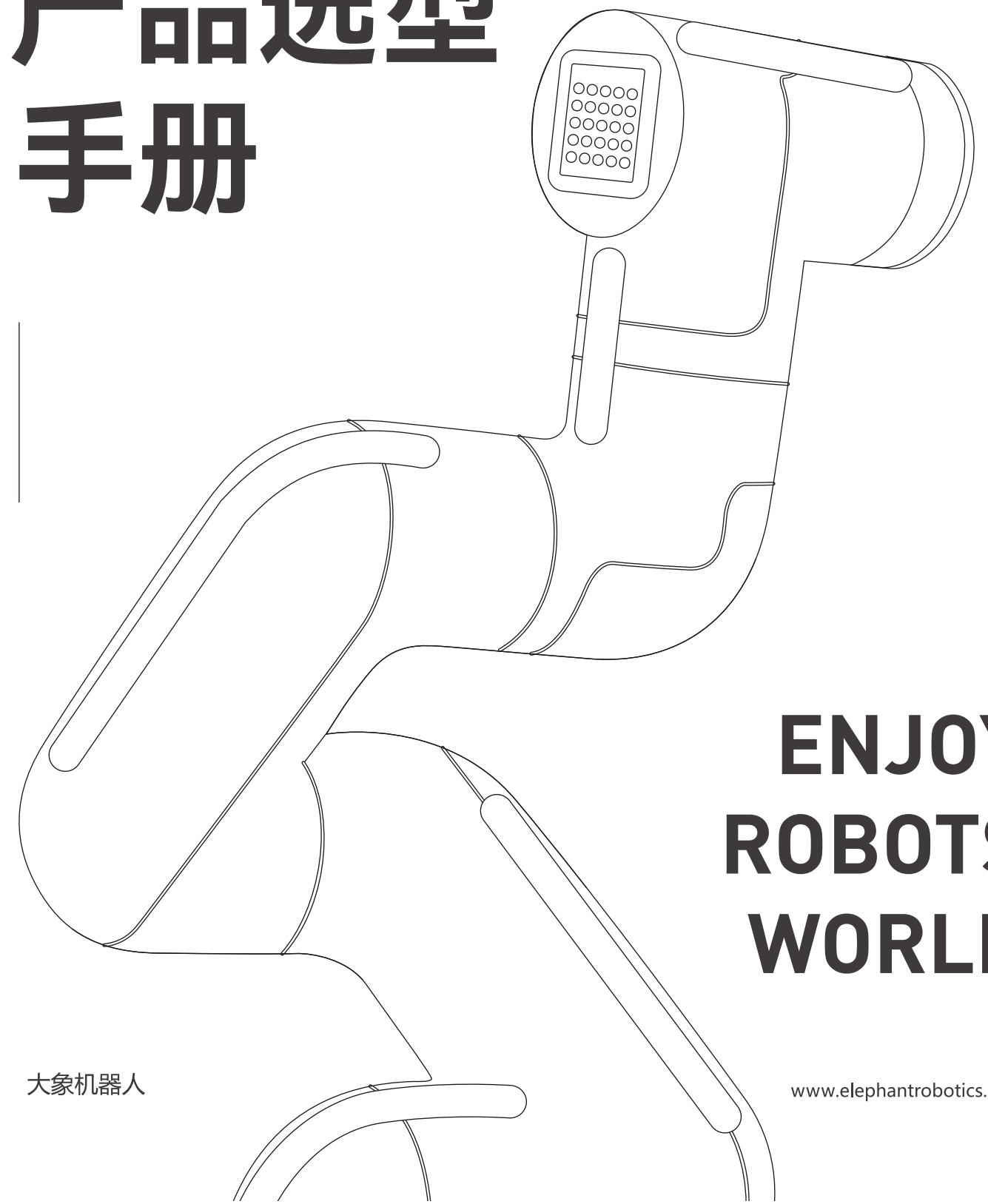
海外:

+86 181 2384 1923

+86 755 8696 8565

版本:1-202409

产品选型手册



ENJOY
ROBOTS
WORLD

大象机器人

www.elephantrobotics.com

目录

1	品牌简介		3	配件与套装	
1.1	高校与合作伙伴	01	3.1	配套软件	22
1.2	关于我们	02	3.2	末端执行器	23-25
1.3	我们的荣誉	02	3.3	应用套装	26-30

2	产品体系		4	市场支持	
2.1	单臂机器人	03-12	4.1	售前资料	29
2.2	双臂机器人	13-14	4.2	售后政策	30
2.3	轮式人形与复合机器人	15-19			
2.4	仿生陪伴机器宠物	20-21			

高校与合作伙伴



关于我们

成立于2016年中国·深圳，大象机器人是一家专注于机器人研发生产、平台软件开发及智能制造服务的中国高新技术企业。核心团队由英、美、澳等海外学成归来的爱国人士组成，与墨尔本大学，俄罗斯国立核能研究大学，华南理工大学等高校，建立联合实验室并突破关键技术，帮助整体供应链国产替代，打造了从教育到专业级别的一系列协作机器人解决方案。

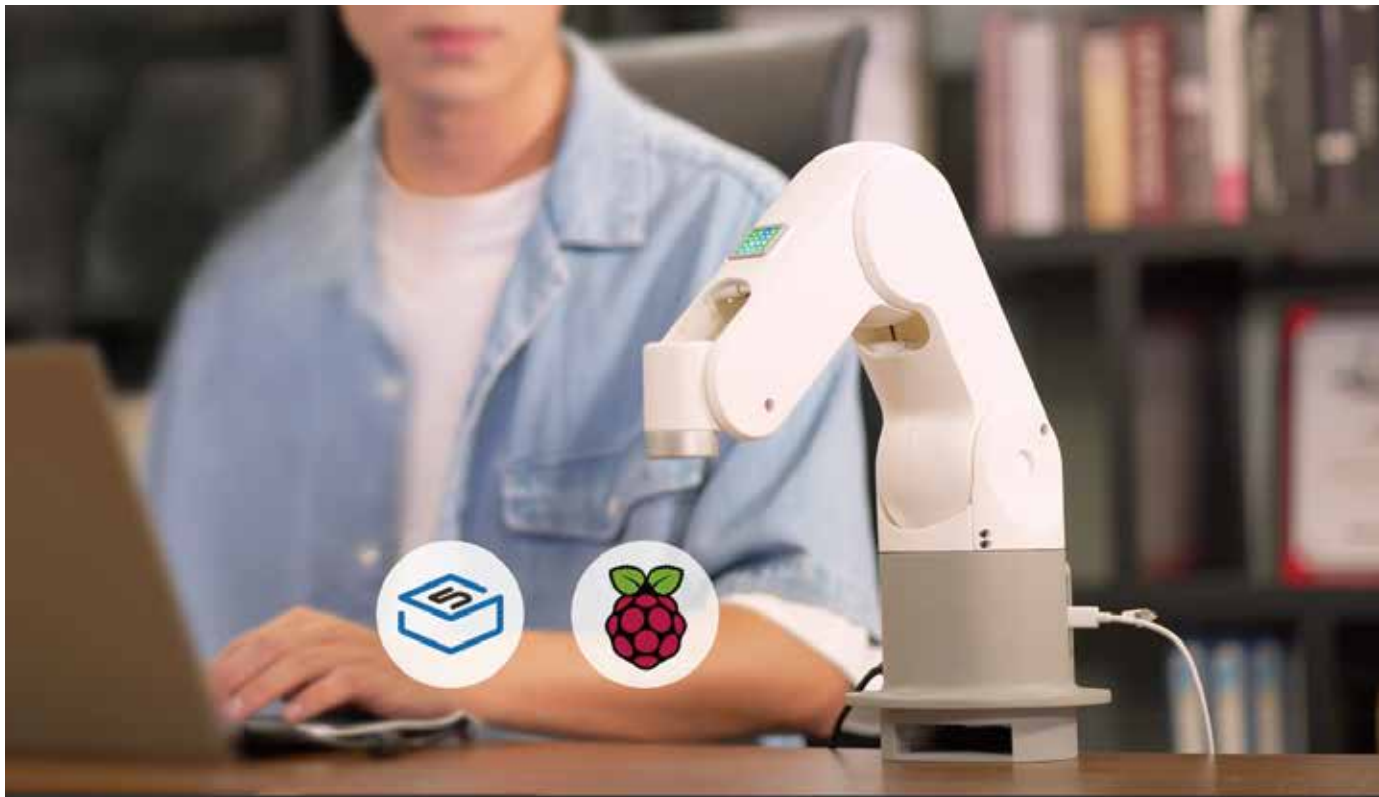
公司自创立之初便奠定了国际化视野与自主研发创新基础，由全球硬件孵化器HAX孵化，先后荣获云天使，SOSV，东方证券，深创投，真格，兆易创新等一线基金注资，以推动全球业务的快速增长。秉持 "Enjoy Robots World" 的愿景，大象机器人从生活乐趣和工作效率出发，已自主研发万元级人形机器人(水星Mercury系列)、消费级协作机器人、专业级协作机器人、人工智能机器人教育课程及解决方案、仿生机器人、仿真陪伴宠物机器人等一系列智能机器人产品。

荣誉

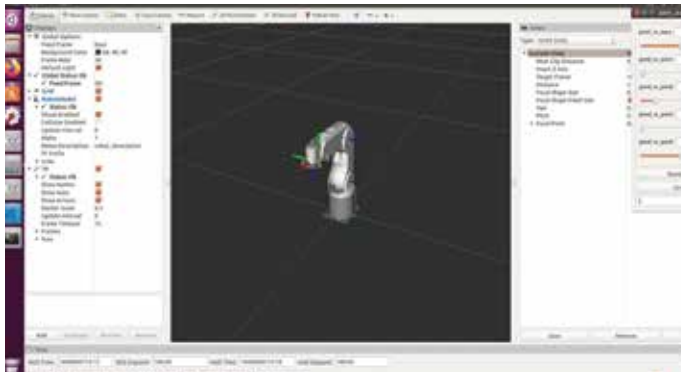
我们致力于研究协作机器人与仿生、人形机器人，共获三十多项专利，含发明专利，实用新型专利，外观设计专利，计算机软件著作权。
获国家“专精特新”、“高新技术企业”认证



入门码垛机械臂



全包裹轻量级四轴码垛机械臂，整体去鳍设计，小巧紧凑，便于携带。有**M5**、**树莓派**两个版本，提供丰富的拓展接口，支持二次开发。**260mm工作半径，250g负载**，可搭配myCobot系列配件，**实现木块等小重量物体码垛搬运**。



ROS仿真控制支持



全面开放的软件控制接口

产品参数

指标	参数
名称	入门码垛机械臂
型号	myPalletizer 260 Pi
自由度	4
重复定位精度	±0.5mm
负载	250g
自重	960g

工作半径	260mm
材料	光敏树脂SLA
充电电压	8~12V 5A
电机类型	高性能伺服电机 *四颗
运动最大速度	120°/s
控制	树莓派

高精度码垛机械臂



铝合金结构四轴码垛机械臂，采用充分开源的**Arduino开发板**及高性能**8位ATMEGA2560-16AU AVR 处理器**，高性能步进电机使其能够达到**650g的负载**以及**±0.1mm的重复定位精度**，搭配myCobot系列吸泵、夹爪、笔夹等配件，可实现小物**体码垛搬运，写字画画**等应用。



写字画画套装



激光雕刻套装



智能分拣套装

产品参数

指标	参数
名称	高精度码垛机械臂
型号	ultraArm P340
自由度	3/4
重复定位精度	±0.1 mm
负载	650g
自重	2.9kg
工作半径	340mm

材料	铝合金、光敏树脂SLA
电源	AC100~240V / 50~60Hz
输入电源	12V 5A 60W
输出电源	12V 8.4V 5V
电机类型	高精度步进电机
TCP最大速度	100mm/s
机械控制核心	Mega2560
通信方式/连接方式	RS485通讯/USB串口线

桌面级仿工业构型机械臂



采用仿工业构型设计，紧凑小巧，有**M5、树莓派、地平线X3Pi**三个版本，支持ROS仿真软件**工作半径270mm，负载250g**，可搭配myCobot系列配件吸泵、夹爪等进行**小重量物体抓取**。



人工智能套装



人机对弈



移动抓取

产品参数

指标	参数
名称	仿工业构型协作机械臂
型号	mechArm 270
自由度	6
重复定位精度	±0.5 mm
负载	250g

自重	1kg
工作半径	270mm
电源输入	8-12V 5A
电机类型	高精度磁编码器电机 *六颗
运动最大速度	120°/s
主控	M5 (ESP32) 、Pi (raspberry pi) 、X3Pi (旭日X3Pi)

桌面级协作机械臂



大象机器人的明星产品，是世界上最小最轻的六轴协作机器人，具备丰富的软硬件交互方式以及多样的拓展接口，有**M5、树莓派、英伟达Jetson Nano、Arduino**等多个版本，**280mm工作半径，250g负载**，可搭配myCobot系列配件摄像头法兰、吸泵、夹爪等进行**小重量物体视觉识别抓取、创意开发**等应用。



微软官方ChatGPT for Robotics实验



按摩洗头机器人



抹茶机器人

产品参数

指标	参数
名称	桌面级协作机械臂
型号	myCobot 280
自由度	6
负载	250g
工作半径	280mm

重复定位精度	±0.5mm
自重	860g
电源输入	12V, 5A
工作温度	-5-45℃
主控	M5 (ESP32) Pi (raspberry pi) JetsonNano (JetsonNano2G) Arduino (可扩展Arduino UNO/MEGA/MKR) X3Pi (旭日X3Pi)、RDK X5、RISC-V

桌面级仿人机械臂



采用七自由度中心对称式构型，**树莓派4B核心主板**，最大 **300mm 工作臂长**、**7 DOF 活动关节**、支持最大 **200g 末端负载**、支持零空间姿态臂角控制（肘关节旋转角度），搭配myCobot系列配件，可以进行**小重量物体识别抓取**，**控制逻辑验证**等应用。



视觉识别机器人控制场景开发



可搭载myAGV移动底盘



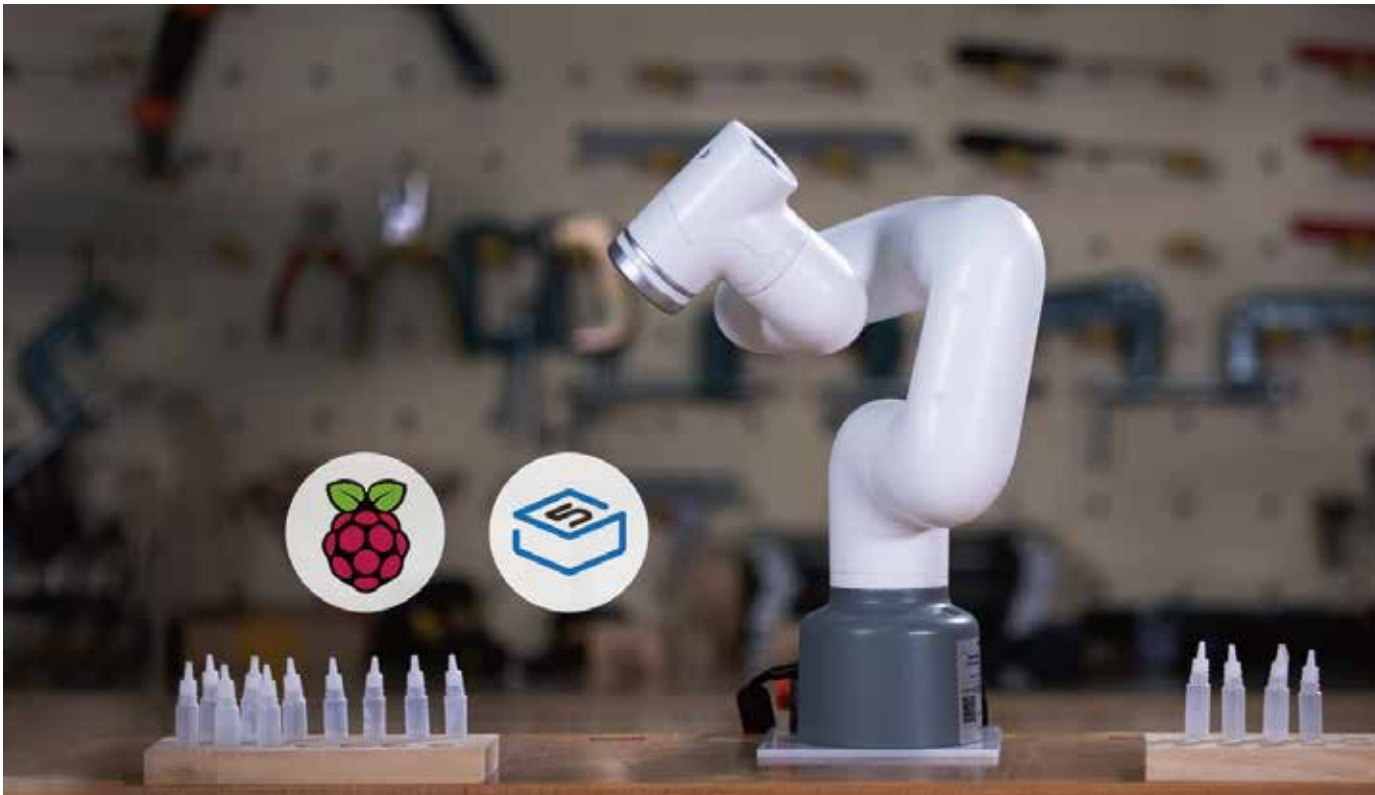
商业探索四子棋对弈

产品参数

指标	参数
名称	桌面级仿人机械臂
型号	myArm 300 Pi
自由度	7 Dof
工作半径	300mm
负载	200g

自重	1.5 KG
重复定位精度	± 0.5 mm
寿命时长	500 H
适配器规格	DC 12V-5A
通信接口	Ethernet / WLAN

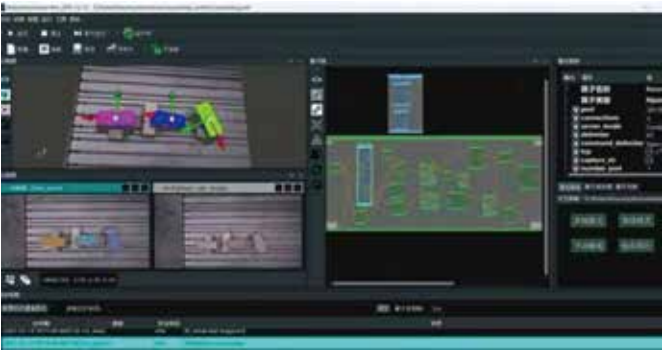
进阶级协作机械臂



进阶六自由度协作机械臂，开发ROS仿真环境，内置运动学正逆解算法，配备多个工业I/O接口，可拓展开发PLC自主编程，有**M5**、**树莓派**两个版本，**320mm工作半径**，**1KG负载**，可以搭配myCobot Pro 系列配件摄像头法兰、吸泵、夹爪等进行**1公斤以内物体**的识别抓取。



智能摄影助手



3D视觉无序分拣

产品参数

指标	参数
名称	进阶级协作机械臂
型号	myCobot 320
自由度	6
负载	1kg
工作半径	350mm

重复定位精度	±0.5mm
自重	3kg
电源输入	24V，9.2A
工作温度	0-50℃
主控	M5（ESP32）、Pi（raspberry pi）

专业级仿人机械臂



一款轻型七自由度机械臂，有效**负载为1公斤**，搭载7颗大象机器人全新自研“力源”系列谐波模组。最大输出**扭矩可达80Nm**，**编码器分辨率19bit**，**重复定位精度高达0.6弧分**；整机使用超轻量碳纤维外壳，**主控 CM4Stack** 配备 2.0 英寸 IPS-LCD 电容式触摸屏，集成大象自主开发的 myPanel。可搭配myCobot Pro系列配件摄像头法兰、吸泵、夹爪等进行**1公斤以内物体的识别抓取**。



3D视觉抓取套装



6款通用末端执行器



自动倒茶服务



大语言模型控制

产品参数

指标	参数
名称	水星Mercury系列 - 专业级仿人机械臂
型号	Mercury A1
产品尺寸	98*128*640mm
工作电压	24V
自由度	7自由度
工作半径	450mm
负载	1KG

自重	3.5KG
重复定位精度	± 0.05mm
材质	碳纤维，铝合金，工程塑料
减速机构	谐波减速器
关节制动类型	电磁摩擦片式
CPU	Quad-core ARM Cortex-A72 ARMv8 64Bit SoC@1.5GHz
IO	24V 6 Input, 6 Output
通信方式	WIFI/CAN 总线/蓝牙/USB/串口

专业级协作机械臂



具备精确动力学模型，防碰撞检测，采用**全谐波关节模组**，定制Linux操作系统、Roboflow机器人控制软件，开放**USB、EtherNet/IP、RS485、24V-I/O**等丰富接口，**630mm工作半径，2KG负载**，可搭配myCobot Pro系列配件摄像头法兰、吸泵、夹爪等进行**2公斤以内物体的识别抓取**。

客户案例



3D无序视觉分拣



2.5D码垛分拣



机器人写字画画



复合机器人移动巡检

产品参数

指标	参数
名称	专业级协作机械臂
型号	myCobot Pro 630
自由度	6
工作半径	630mm
负载	≤ 2Kg
重复定位精度	±0.1 mm 标准 (Standard)ISO 9283
自重	<10kg
使用寿命	>10000h

电源输入	DC48V
关节范围	J1: ±360°; J2: ±135 °; J3: ±135°; J4: ±150° J5: ±360°; J6: ±360°
支持的操作系统	Windows; Linux; Mac
通信协议	TCP/IP-Socket; MODBUS; EtherNet/IP
编程语言和软件	ROS 1; ROS 2; myBlockly; myStudio; Matlab; Python; C++
连接性	WiFi-2.4G/5G; BT-2.4G/5G; USB 2.0 *2 USB 3.0 *2; RJ45 *1; RS 458

遥操作机械臂套件-控制器&执行器



myArm M&C 遥操作套件含有2台myArm C650控制器和 2台 myArm M750执行器。分别对应左右手的控制与执行。通过其高度集成化的设计，提供了一种先进的遥控操作和协同工作解决方案，适合远程控制、教育和多机器人协作等场景。

产品参数

指标	参数
名称	遥操作机械臂套件
型号	C650
DOF	6+1
负载能力	—
水平伸展范围	650
总跨度	1300mm
自重	1.95kg
电源规格	12V5A
重复定位精度	±1mm
精确度	5 – 8mm
工作载荷	—
舵机数量	8
舵机类型	高精度数字伺服电机
旋转能力	+/- 180°
末端执行器	双指遥控+ 双按钮控制
USB 连接	Type-C
Atom 末端	5*5 LED灯矩阵
通讯帧率	>50Hz

指标	参数
名称	遥操作机械臂套件
型号	M750
DOF	6+1
负载能力	500g
水平伸展范围	750
总跨度	1500mm
自重	4.5kg
电源规格	24V5A
重复定位精度	±1mm
精确度	5 – 8mm
工作载荷	额定500g，峰值1Kg
舵机数量	8
舵机类型	工业级高精度数字伺服电机
旋转能力	+/- 180°
末端执行器	平行夹爪，可选摄像头适配
USB 连接	Type-C
Atom 末端	5*5 LED灯矩阵
通讯帧率	>50Hz

遥操作机械臂套件-场景套件



具身人型复合套件

- 移动监控与安全：用于大型设施的安全监控，通过移动底盘增强机械臂的可达性，执行监控或检查任务。
- 教育和研究：作为研究移动机器人系统的平台，包括自主导航、对象识别和人机交互等领域。

四足机器人复合套件

- 复杂地形探索模拟：适用于复杂或粗糙地形的探索和数据收集，如山地、废墟等环境模拟应用。
- 自动化农业应用探索：在农业领域，执行诸如监测作物生长、采摘和喷洒等任务模拟应用。
- 实验室或教室教学：为学生提供一个实践平台，研究机器人动力学、机械臂控制和人工智能等。



书籍整理



食物搬运



六轴实时摇控



双臂实时摇控

桌面级双臂人形机器人



双六轴类人体构型协作机器人，自带7寸可交互式显示屏，内置 20+ 动态表情可直接应用，提供**双200W 像素高清相机**，可以进行图像视觉开发，提供标准的3.3V扩展io接口，提供乐高扩展接口，可搭配myCobot系列配件吸泵、夹爪等进行**小重量物体识别抓取**。

功能特点



多功能协作机器人：13自由度，广泛应用于教育、商业展示等领域。



智能控制：开源ROS仿真环境，支持VR控制，视觉开发与应用。



全面开放：ROS学习应用，全平台支持，主流编程语言，满足各类场景需求。



强大硬件：搭载13颗高性能伺服舵机、5.7寸可交互式显示屏、内置相机及驱动库。

产品参数

指标	参数	负载	L-ARM 250g & R-ARM 250g
名称	桌面级双臂人形机器人	活动空间	280mm
型号	myBuddy	重复定位精度	±0.5mm
CPU	Broadcom BCM2711, 64bit 1.5GHz 4 core	自重	3kg
运行内存	4GB	电源	24V,9.2A
扩展内存	32GB	工作温度	0°~45°
工作半径	L-ARM 280mm & R-ARM 280mm	接口	Grove & USB & RJ45 & 3.3V IO & HDMI

专业级双臂人形机器人



共有**17个自由度**。它配备两个A1七轴机械臂，具有**单臂独立操作**和**双臂协同操作**的能力。头部配备**9英寸高清液晶触摸屏**，支持多点控制和用户定制表情显示。它还配备了**NVIDIA Jetson Xavier边缘计算核心**作为主控模块。高达21TOPS的AI性能结合集成的3D摄像头，搭配myCobot Pro系列配件可以完成**2D/3D机器视觉引导、抓取和VR远程操作**。



3D视觉抓取套装



实验室科研模拟套装

产品参数

指标	参数
名称	水星Mercury系列 - 专业级双臂人形机器人
型号	Mercury B1
产品尺寸	200*192.5*537mm
工作电压	24V
自由度	17自由度
工作半径	450mm
负载	1kg
自重	8kg
重复定位精度	± 0.05mm
减速机构	谐波减速器

关节制动类型	电磁摩擦片式
CPU	6-Core Arm®v8.2 64-bit CPU
GPU	384-Core Volta™ architecture GPU
AI Performance	21 TOPS
屏幕	9英寸触摸屏
材质	碳纤维,铝合金,工程塑料
3D 相机	奥比中光 Deeyea
麦克风阵列	线性4麦, 5米180°拾音
IO	24V 6 Input, 6 Output
通信方式	CAN 总线/WIFI/网口/蓝牙/USB/串口

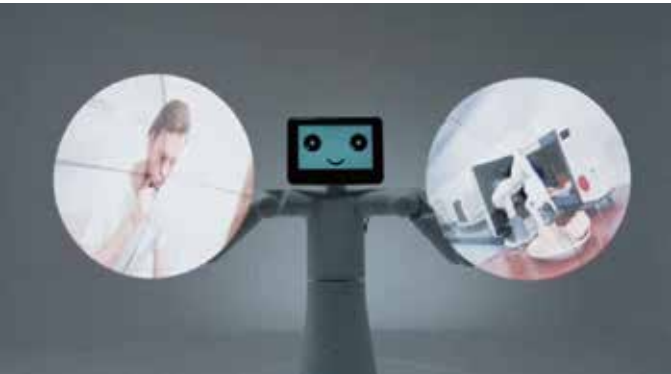
专业级轮式人形机器人



共拥有**19自由度**，由水星Mercury B1双臂机器人和**高性能移动底座**组合而成。配备**英伟达Jetson Xavier主控**，与独立四个副控协同工作。移动底座配备**高性能激光雷达**，**超声波传感器**和**2D视觉**等丰富感知；采用直驱电机驱动，最大运行速度达1.2m/s；最大爬坡高度2CM；最大爬坡角度15度。**整机最大续航高达8小时**。搭配myCobot Pro系列配件可广泛应用于家庭服务、商业应用、科研等场景。



VR遥操作套装



全息展示套装

产品参数

指标	参数
名称	水星Mercury系列 - 专业级轮式人形机器人
型号	Mercury X1
整机高度	1.2m
工作电压	24V
自由度	19自由度
最大续航	8小时
机械臂最大负载	1KG
整机净重	20KG
机械臂重复定位精度	± 0.05mm
底盘驱动电机	高性能直驱电机
最大运行速度	1.2m/s

最大爬坡角度	15°
储藏空间	15L
主控	6-Core Arm v8.2 64-bit CPU, 384-Core Volta™ GPU
主控算力	21 TOPS
底盘CPU	4-Core ARM Cortex-A57 CPU
底盘GPU	128 NVIDIA CUDA® cores
屏幕	9英寸触摸屏
移动地盘传感器	激光雷达，超声波雷达，2D视觉
3D 相机	奥比中光 Deeyea
麦克风	线性4麦，5米180°拾音
IO	24V 6 Input, 6 Output

桌面级移动底盘



该底盘采用**RaspBerry PI 4B**、**英伟达 Jetson Nano B01**作为核心处理器，采用竞赛级麦克纳姆轮，全包裹金属车架；**ROS开发平台内置两种slam算法**，满足建图、导航方向的学习；提供丰富的扩展接口，**可搭载myCobot系列机械臂**，**组合复合机器人**实现移动抓取等丰富应用，可以**搭配Astra Pro 2 3D相机**、**7寸高清IPS触摸显示屏**等周边配件。



7寸高清IPS触摸显示屏



Astra Pro 2 3D相机

产品参数

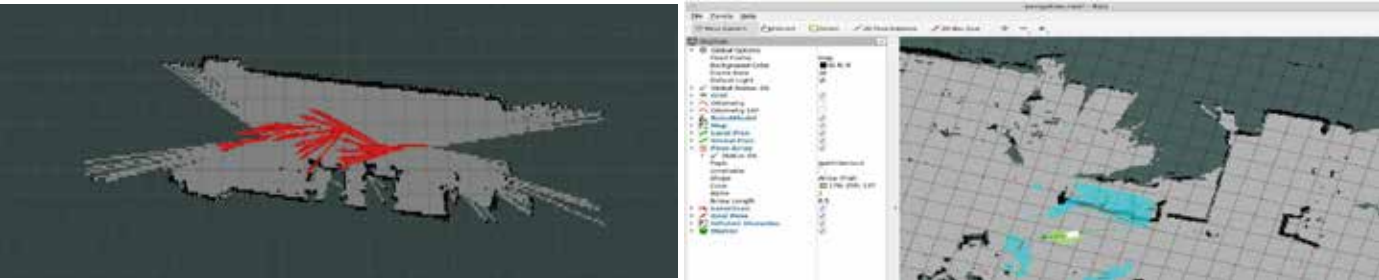
指标	参数
名称	桌面级移动底盘
型号	myAGV
主控	Pi (Raspberry Pi 4B) 、JN (Jetson Nano B01 4GB)
电机	行星无刷直流电机
车轮	麦克纳姆轮
负载	5KG
重量	4.16KG
适配机械臂	myCobt 280、mechArm 270、myPalletizer 260

激光雷达扫描范围	0.12-8M
激光雷达角度	360°
内置摄像头	500万像素 拍摄视角65°
待机时长	328min
续航	181min
最大移动速度	0.9m/s
电源	12.6V, 2A
工作温度	-5℃-45℃

桌面级复合机器人



myAGV 2023拥有可选配的复合机器人套装，可DIY沙盘，模拟物流分拣场景，搭载myCobot 280Pi机械臂，配合末端执行器myCobot 垂直吸泵V2.0和myCobot Camera Flange 2.0，使用手眼标定算法进行精准吸取，为科研教育、商业预研提供高效案例。



建图

导航

产品参数

指标	参数
名称	桌面级复合机器人
型号	myCobot 280 Pi 、myAGV Pi
底盘主控	Raspberr Pi 4B
底盘负载	5KG
底盘重量	4.16KG
底盘内置摄像头	500万像素 拍摄视角65°

进阶级复合机器人



LIMO Cobot是大象机器人、松灵机器人联合推出的一款桌面级的移动抓取机器人平台基于大象myCobot 280 M5六轴协作机械臂、松灵LIMO PRO的最新抓取机器人产品，它集成了**移动、协作和智能**三大功能，适用于教学、竞赛和培训等领域。



移动抓取

自主探图

智能避障

产品参数

指标	参数
底盘型号	LIMO PRO
底盘尺寸	322*220*251mm
底盘负载	4kg
底盘屏幕	7寸
底盘主控	Orin Nano
底盘深度相机	奥比中光DaBai
底盘激光雷达	EAI T-mini Pro

底盘电池	10Ah 12V
底盘续航	2.5h
底盘ROS版本	ROS1 Noetic/ROS2 Foxy
机械臂型号	myCobot 280 M5
机械臂主控	ESP32
机械臂自由度	6
机械臂负载	250g
机械臂运动半径	280mm



myCobot Pro 复合机器人套件专为室内研发与教育设计，集成松灵 RANGER MINI 3.0 底盘、myCobot Pro 630 机械臂、导航系统、3D 相机与夹爪，是灵活且强大的机器人实验与开发平台。具备自主导航、移动抓取等丰富应用。

产品参数

指标	参数	传感器	EAI-G4 激光雷达， Intel RealSense D435 3D视觉
名称	专业级复合机器人	底盘定位精度	±2cm，支持路径规划与多点导航
型号	myCobot Pro 630轮式复合机器人	机械臂自由度	6
底盘尺寸	627mm × 550mm × 252mm	臂展	630mm
重量	20kg	负载	2kg
速度	20km/h	重复精度	±0.1mm
电池	48V/20Ah	材料	铝合金，支持ROS与Modbus控制
充电时间	1.5小时		
导航包计算单元	Nvidia Orin Nano 4G		



技术特点

1.简易的使用方式

全身仅一处开关，无需复杂的调试。高龄老人或部分失能人群亦能轻松使用。

2.智能语音交互

meta系列机器宠物拥有丰富语音交互指令，喊出指令，它会根据指令做出动作。

3.真实的撸猫体验

meta系列通过对真实宠物的仿真学习，设计了一套交互动作，会对用户的触摸做出反应如移动头尾打呼噜、心跳等动作。



4.仿真的外观设计

meta系列设计与真实宠物几乎无异，通体由仿真毛皮覆盖触感真实;脚垫使用食品级仿真硅胶，模拟真实触感。

meta系列机器宠物在特殊群体的情感陪护场景中有优越的前景，作为创新型的辅助干预手段，与海内外养老院，托育所和科研高校展开广泛合作，在降低养老护工人员数量，工作强度，降低用户攻击性行为和培养主动责任意识上发挥了积极有效作用;同时通过数据的采集，帮助科研院所进一步优化现有干预手段通过量表的形式定量评估各项干预手段的有效性。

米塔熊猫

一只传递爱的机器熊猫

大象米塔星球仿真陪伴机器宠物系列，在外观、触感、体验感上无限贴近真实宠物，充分满足人类在情感方面寻求陪伴和治愈的需求。

metaPanda米塔熊猫，以可爱的国宝熊猫为形象，模拟真实熊猫的行为逻辑和情感表达。灵活生动的交互方式、柔软可爱的仿真外观使metaPanda无论对儿童、青年、老年人都极富有吸引力，是养老关怀、居家陪伴的完美伴侣。



2.智能语音交互

metaPanda拥有4大类30+语音触发词，将会根据用户不同指令做出相应的动作和改变眼部动画以表达细腻的情绪。metaPanda还支持自定义唤醒词功能，用户可以拥有专属于自己的熊猫伙伴。



4.热情温暖拥抱

当metaPanda被抱起时，metaPanda将会热情地拍打四肢，依偎在用户怀中，并可以感受到它温暖的心跳。

1.灵活交互动作

metaPanda拥有6个自由度和头部、背部、左右脸颊、四肢的8个触摸传感器将会根据用户的触摸做出如摇头，拍打四肢等灵活的动作。



3.多样丰富玩法

用户可以向metaPanda投喂配件中的竹子玩具，将竹子放到嘴边，metaPanda会做出“吃竹子”的动作反馈，发出咀嚼的声音，并高兴地抬起头、移动四肢。

metaPanda

配套软件



RoboFlow

RoboFlow是一款可人机交互的操作软件，是我司为方便用户快速掌握机械臂的操作、使用而开发。

通过简单的操作流程帮助用户高效率完成机械臂控制和编程工作。

支持系列全机型。



myBlockly

myBlockly是一个完全可视的模块化编程软件，属于图形化编程语言，适合初级用户熟悉编程。

使用者以拖拽拼图的方式开发出应用程序，即可创造出简单或复杂的功能。

支持260、270、280、300、myBuddy、myAGV、A1\B1\X1等。

ROS

ROS 是机器人操作系统（Robot Operating System）的英文缩写。ROS 是用于编写机器人软件程序的一种具有高度灵活性的软件架构。

提供ROS1 和 ROS2 多版本的开发支持，不同版本相同扩展支持，提供不同版本下的 RVIZ、MOVEIT演示案例，满足用户的深度开发需求。

支持支持系列全机型。



Elephant Luban

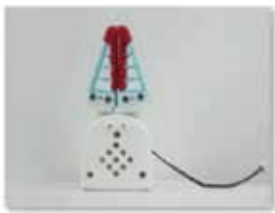
Elephant Luban 是一款G-Code轨迹生成使用平台，提供用户基础的使用案例，选择写字画画，激光雕刻使用场景，快速开启DIY创意空间。

支持UltraArm P340及其创意套装。

配件



1 myCobot自适应夹爪



2 myCobot张角式夹爪



3 myCobot平行夹爪



4 myCobot灵巧手



5 Pro自适应夹爪



6 Pro电动夹爪



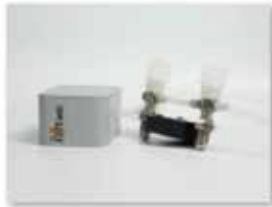
7 Pro气动夹爪



8 Pro柔性夹爪



9 myCobot垂直吸泵



10 myCobot双头吸泵



11 Pro模块化吸盘



12 myCobot一体式吸泵



13 myCobot摄像模组



14 Pro摄像头法兰



15 myCobotG型底座



16 myCobot平面底座

myCobot 系列配件适配机型: myPalletizer 260、uLtraArm P340、mechArm 270、myCobot 280、myArm 300、myBuddy

Pro系列配件适配机型: myCobot 320、myCobot Pro 630、Mercury A1、Mercury B1、Mercury X1

myCobot 系列配件 – 夹爪

myCobot系列配件适配机型：myPalletizer 260、uLtraArm P340、mechArm 270、myCobot 280、myArm 300、myBuddy

型号	自适应夹爪	张角式夹爪	平行夹爪	灵巧手
工艺	ABS注塑	ABS注塑+3D打印	ABS注塑	3D打印
尺寸（mm）	112×94×50	112×94×50	66X78X46	
重量（g）	100	110	90	122
夹持范围（mm）	20-45	0-90度	<20	20-45
最大夹持力（g）	150	100	150	100
重复精度（mm）	1	1	1	
驱动方式	电动 electric	电动 electric	电动 electric	电动 electric
传动方式	齿轮 + 连杆	齿轮 + 连杆	齿轮 + 连杆	齿轮 + 连杆

myCobot Pro 系列配件 – 夹爪

Pro系列配件适配机型：myCobot 320、myCobot Pro 630、Mercury A1、Mercury B1、Mercury X1

型号	自适应夹爪	电动夹爪	气动夹爪	柔性夹爪
工艺	3D打印	3D打印	光敏树脂+金属	金属
尺寸（mm）	158*105*55	97*62*31	67.3*38*23.6	170x128x195
重量（g）	350	450	180	365
夹持范围（mm）	0-90	0-14	0-8	36-136
最大夹持力（g）	1000	100	1000	垂直 600克 包裹 1080克
重复精度（mm）	0.5	0.02	0.01	0.5
驱动方式	电动	电动	气动	气动
传动方式	齿轮 + 连杆	齿轮齿条+滚珠直线导轨	活塞缸体	形变

myCobot系列配件 – 吸泵

型号	myCobot 垂直吸泵	myCobot 双头吸泵
工艺	ABS注塑	光敏树脂+金属
吸盘尺寸 (mm)	直径20	直径20
吸盘数量	1	2
吸取重量 (g)	额定 150	额定 150

myCobot Pro系列配件 – 吸泵

myCobot Pro 模块化吸盘	myCobot 一体式吸泵
尼龙7100	光敏树脂
直径33	直径20
1/2/4	1
最大 1000	50

myCobot 系列配件 – 摄像模组

型号	myCobot 摄像模组
重量 (g)	50
工艺	ABS注塑
尺寸 (mm)	83*64*16
镜头焦距 (mm)	标配1.7
视场角度 (°)	约60°

myCobot Pro系列配件 – 摄像模组

myCobot Pro 摄像头法兰
82.6
3D打印
91.35*60
1.7
60°

myCobot 系列配件 – 夹持底座

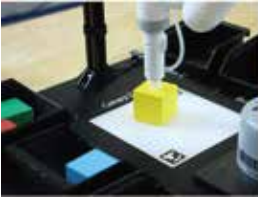
型号	myCobot G型底座	myCobot 平面底座	大吸盘底座
重量 (g)	70	60	
工艺	光敏树脂	ABS压塑	3D打印+ABS注塑
尺寸 (mm)	174.8*166*31	145×145×13	
固定方式	乐高连接件/螺丝固定	乐高连接件/螺丝固定	乐高连接件/螺丝固定
适用设备 Fit	ER myCobot 280 系列 ER myPalletizer 260 系列 mechArm 270 系列 myBuddy 280 系列 ER myArm 300	ER myCobot 280 M5 ER myCobot 280 Pi	ER mypalletizer 260 ER mechArm 270 ER myArm 300

桌面级人工智能套装2D版

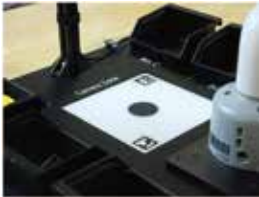


- 5大视觉识别算法：4种ID二维码识别学习二维和三维世界之间的投影关系，保存图片特征，深度学习yolov5算法，让你了解神经网络。
- 6种适配机械：支持my系列M5Stack和树莓派版本。
- 8大学习点：OpenCV，Python编程，Ros学习，逆运动学，手眼标定，机器视觉，机器人控制原理，末端执行器使用。
- 可视化软件：支持可视化软件操作。

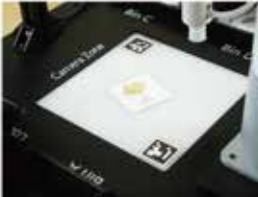
myCobot版本（2D）



颜色识别



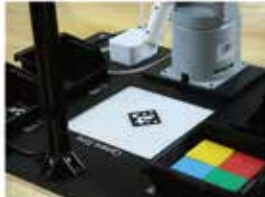
形状识别



特征点识别



yolov5识别



AR二维码识别

桌面级人工智能套装3D版



- 3D相机几乎能够满足你对大部分场景的抓取需求，
- 智能抓取，支持无序抓取。
- 2种末端执行器：myCobot 自适应夹爪和myCobot 垂直吸泵 V2.0。
- 可视化软件：支持可视化软件操作，提供自定义简单
- 操作方法，快速开启人工智能套装。

myCobot版本（3D）



颜色识别



形状识别



YOLOv8识别



拆码垛

进阶级人工智能套装2D版



四种颜色木块、不同形状卡片任意选择，4种ID二维码识别学习二维和三维世界之间的投影关系，图像特征点带你学习图像分割、保存图片特征，深度学习yolov5算法，让你了解神经网络，物品识别能够满足你对大部分物品的抓取需求，智能抓取，支持无序抓取及加强二维码识别的深度理解。

高精度码垛机械臂套装



写字画画套装

- 磁力快速固定工作区，特定可标识工作空间
- 即插即用的笔夹
- 内置机械臂轨迹生成系统，轻松绘制趣味作品

激光雕刻套装

- 磁力快速固定工作区，特定可标识工作空间
- 多种光学雕刻材料助力激光雕刻创意
- 内置机械臂轨迹生成系统，轻松绘制趣味作品



机器视觉套装

- 特定可标识工作空间
- 高分辨率相机
- 内置颜色和形状的内置识别系统，轻松创建机械视觉分拣和包装应用



奥创智能分拣套装

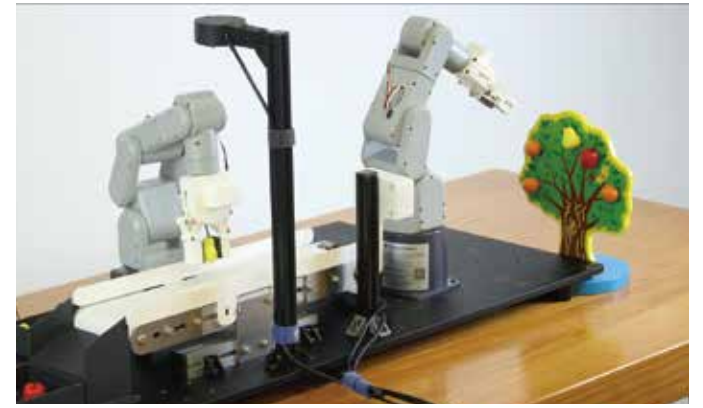
- 机器视觉识别
- 自动上下料套件
- 机器人运输及装载套件



桌面级智慧农业套装



数字化农业复合机器人巡检采摘沙盘



数字化农业智慧果园3D视觉抓取和分拣沙盘

集AGV小车、协作机械臂、传感器模组为一体的应用套装，模拟农业生产中的运输、采摘场景，并配备完善的教学资料，实践与理论相结合。



基础课内容共包含

- 15个学习章节
- 16个学习视频
- 6套习题(含答案)

工具课内容共包含

- 9个学习章节
- 25个学习视频

应用课内容共包含

- 5个实验章节
- 4个实验视频

课外拓展内容共包含

- 30+科研论文
- 30技术案例

mycobot280 RDK X5 AI视觉码垛套装



支持多种开源视觉和语言大模型



Deepseek大模型互动



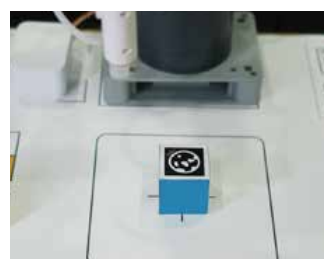
手势互动



OCR 文字识别



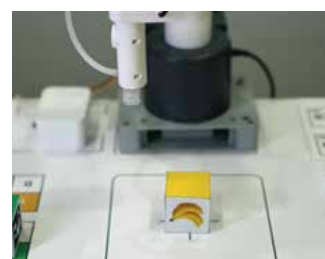
ARUCO码识别码垛



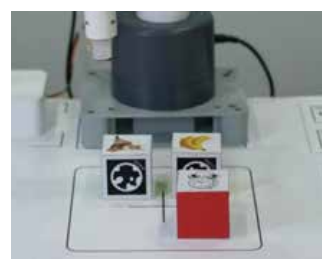
Starg 码识别



垃圾拾取



颜色识别

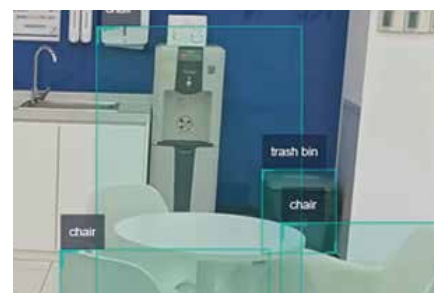


物体识别

适配RDK X5 AI视觉码垛套装



大语言模型



YOLO-World模型



Mobile-SAM

myCobot 280 RISC-V智慧零售系统套装



AI 算力开源赋能

平台从指令集、芯片软硬件、操作系统、机器人控制、案例应用等全栈技术开源，支持全平台、全算法的二次开发，有效加速各类大模型算法在机器人应用的探索和落地。平台提供 2 TOPS AI 算力，以并行计算的 AI-CPU 核提供原生 AI 算力，实现与所有主流AI生态的快速对接，本地大模型算力 > 10 Tokens/S @1B。

LLM大模型智慧零售应用

myCobot 280 RISC-V系统通过YOLOv8多模态感知引擎，实现商品视觉特征提取与语义理解的双重训练，结合ASR语音识别与LLM自然语言处理能力，构建端到端交互闭环。系统支持商品动态选购，并通过多模态指令（语音+视觉）驱动机械臂完成抓取、分拣及定点投放任务。基于边缘端算力部署与LLM动态推理能力，打造“商品导购-智能结算-扫描支付”全链路自动化零售系统，提升人机协作效率与用户体验。

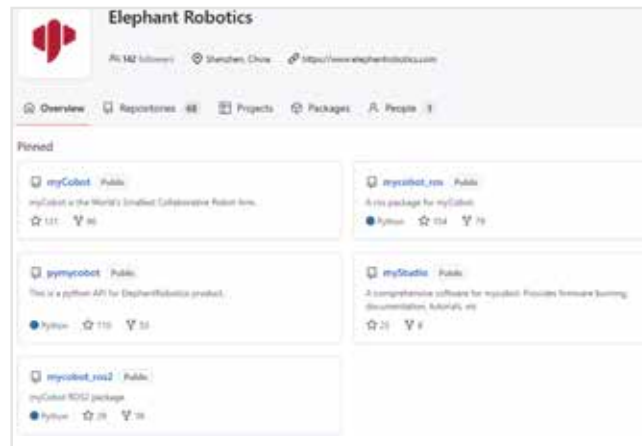


售前资料

GitBook

每款单品均有单独的GitBook页面，包含详细的产品资料、参数、使用教程、开发指南等。

您可以通过阅读本电子书，了解机械臂相关的机械、电子、软件的基本使用。机械臂的基本原理，关节，坐标，术语，控制等。会进行简单的正逆运动学计算。API控制机械臂与myBlockly图形化编程语言控制机械臂的基本操作等。



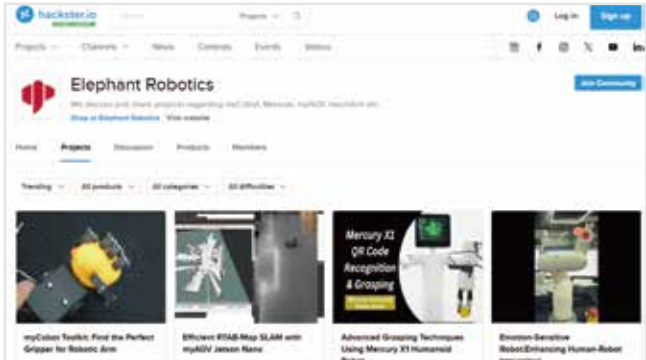
GitHub

公开的gitHub仓库中存放了每款单品的软件、固件、案例代码等资料，开放下载。

可以查看最新发布的案例演示。

CSDN\ Hackster

国内外技术论坛上会定期发布产品创意应用开发技术案例。



售后政策

我们保证在满足条件的情况下， 提供更换服务和保修维修服务。

myPalletizer 260、uLtraArm P340、mechArm 270、myCobot 280、myArm 300、myCobot 320、myBuddy在满足条件的情况下，遵循以下原则提供更换服务和保修维修服务。

myCobot Pro 630、水星Mercury A1、水星Mercury B1、水星Mercury X1、metaCat、metaDog、metaPanda售后维修政策参考官网信息。

如需退换货，请事先联系客服确认退回相关信息。待客服确认后，填写此卡并将这一页随同产品一起寄回。
注： 我司在法律允许范围内保留对本产品保修卡解释和修改的权利。

- 产品自签收起7日内未拆封可无理由退换，因产品退换所产生的费用及其他风险需由客户承担。
- 用户如需产品保修服务需提供相应的购买单据及产品保修卡作为保修凭证。
- 凡属于正常使用下由于产品本身质量问题引起的硬件故障，保修期内大象机器人给予免费维修。
- 保修起始日期为产品购买日或物流签收日。
- 维修更换的配件归大象机器人所有，必要时会收取适当的成本费用。

如需以下产品售后服务，请事无联系客服沟通并确认相关信息。 以下为详细的配件保修服务说明：
注意： 如与产品画册有冲突，以用户手册为准。

舵机	
保修期限	保修服务
≤1个月	我司免费提供一个新舵机并承担寄送运费(仅一次)
1-3个月	我司免费提供一个新舵机， 由客户自行承担运费(仅一次)
≥3个月	客户需自己重新购买

电子件(M5)	
保修期限	保修服务
≤3个月	由用户拆卸后寄回， 我司免费更换并承担往返运费(仅一次)
3-6个月	由用户拆卸后寄回并承担往返运费， 我司免费更换(仅一次)
≥6个月	客户需自己重新购买

结构件，含外壳部分	
保修期限	保修服务
≤1年	我司免费提供新的零件， 由客户自行承担运费(仅一次)
≥1年	客户需自己重新购买

特别说明: 在交付产品的保修期内， 本公司仅对正常使用机器人时发生的故障进行免费修理。
但在以下情况下， 将对客户收取修理费用(即使在保修期内):

- 因不同于手册内容的错误使用以及使用不当而导致的损坏或故障
- 客户未经授权进行拆卸导致的故障
- 属于外壳等部件自然的消耗，磨损及老化
- 因调整不当或未经授权进行修理而导致的损坏
- 因地震、洪水等自然灾害导致的损坏

因此，请严格遵照本手册及相关手册的指示对机器人进行操作。