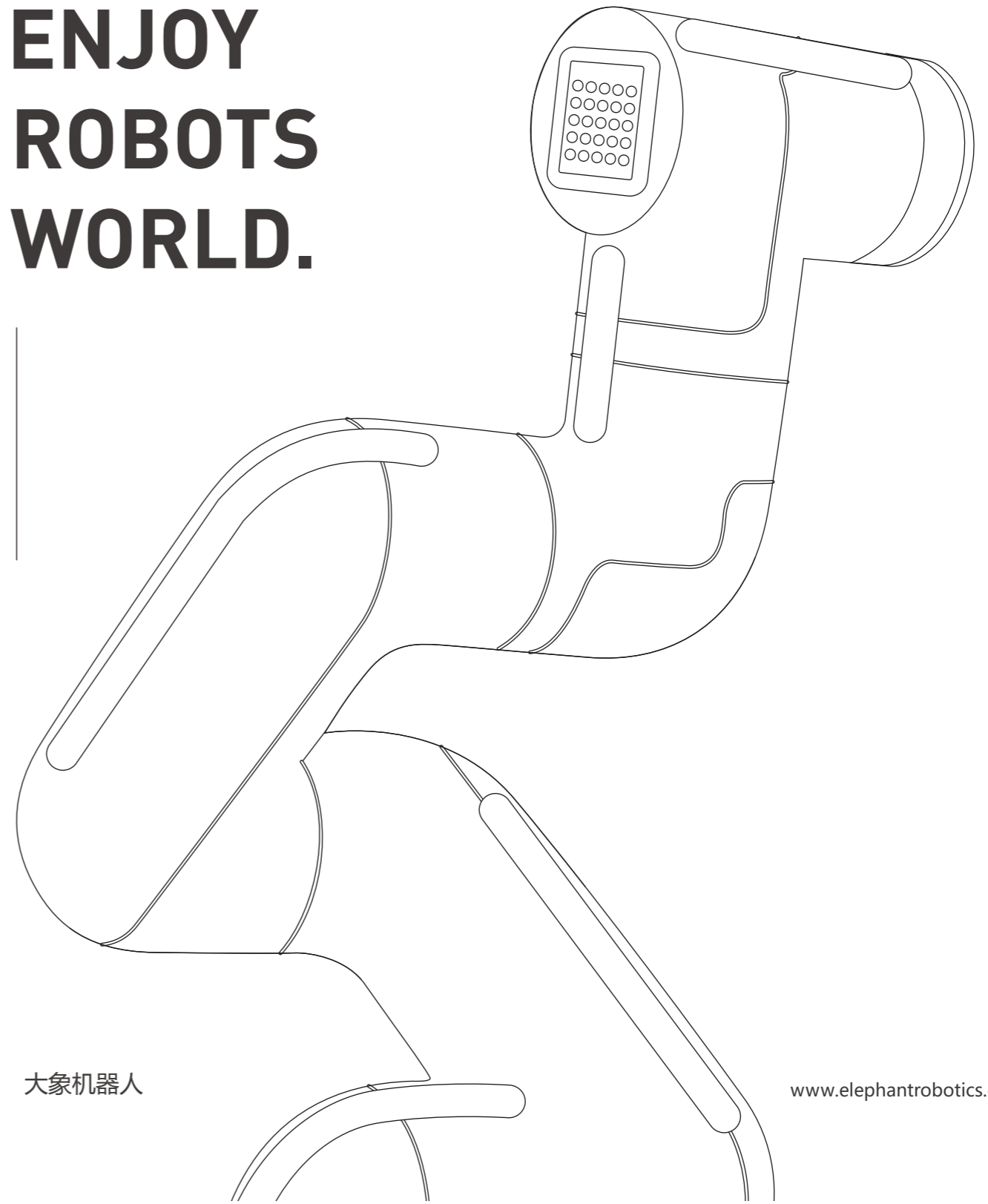


ENJOY ROBOTS WORLD.



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 504 室

邮箱: [商务合作] sales@elephantrobotics.com

[品牌推广] marketing@elephantrobotics.com

[客服] service@elephantrobotics.com

电话: (86) 0755 8696-8565

网址: www.elephantrobotics.com

版本:1-2024125

大象机器人

www.elephantrobotics.com



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，真格等一线基金注资，以推动全球业务的快速增长。秉持“Enjoy RobotsWorld”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。

合作伙伴



产品选型指引-机械臂

型号	myPalletizer 260	UltraArm P340	mechArm 270	myCobot 280	myCobot 320
自由度	4	3-4	6	6	6
最大工作半径(mm)	260	650	270	280	320
最大负载 (g)	250	340	250	250	1000
自重(g)	960	2900	1000	860	3360
重复定位精度(mm)	±0.5	±0.1	±0.5	±0.5	±0.5
主控	M5 (ESP32) Pi (Raspberry pi)		M5 (ESP32) Pi (Raspberry pi) X3Pi (旭日X3Pi)	M5 (ESP32) Pi (Raspberry pi) JN (JetsonNano2G) Arduino (UNO、MEGA、MKR) X3Pi (旭日X3Pi)	M5 (ESP32) Pi (Raspberry pi)
页码	06	07	08	09	10

型号	myCobot 600	myArm 300	myBuddy	Mercury A1	Mercury B1	Mercury X1
自由度	6	7	13	7	17	19
最大工作半径(mm)	600	300	单臂280	450	单臂450	单臂450
最大负载 (g)	2000	200	单臂250	1000	1000	1000
自重(g)	8800	1000	2750	3500	8000	20000
重复定位精度(mm)	±0.5	±0.5	±0.5	±0.05	±0.05	±0.05
主控	Raspberry pi	Raspberry pi 4B 4G	Raspberry pi 4B 4G	Cortex A72 - 1.5GHz	NVIDIA Xavier	6-Core Arm v8.2 64-bit CPU, 384-Core Volta™ GPU
页码	11	12	18	20	21	22

产品选型指引-myCobot 夹爪

myCobot系列配件支持myPalletizer 260、ultraArm P340、mechArm 270、myCobot 280、myArm 300等产品。

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
页码	23-1	23-2	23-3	23-4

产品选型指引-myCobot Pro 夹爪

myCobot Pro系列配件支持myCobot 320、myCobot Pro 600、水星Mercury系列等产品。

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
页码	23-5	23-6	23-7	23-8

产品选型指引-吸泵

型号	myCobot 垂直吸泵	myCobot 双头吸泵	myCobot Pro 模块化吸盘	myCobot 一体式吸泵
工艺	ABS注塑	光敏树脂+金属	尼龙7100	光敏树脂
吸盘尺寸 (mm)	直径20	直径20	直径33	直径20
吸盘数量	1	2	1/2/4	1
吸取重量 (g)	额定 150	额定 150	最大 1000	50
页码	23-9	23-10	23-11	23-12

产品选型指引-摄像模组

型号	myCobot 摄像模组	myCobot Pro 摄像头法兰
重量 (g)	50	82.6
工艺	ABS注塑	3D打印
尺寸 (mm)	83*64*16	91.35*60
镜头焦距 (mm)	标配1.7	1.7
视场角度 (°)	约60°	60°
页码	23-13	23-14

产品选型指引-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
页码	23-15	23-16	

配套软件



myStudio2.0

一站式服务平台myStudio，整合myCobot软件资源及各类资料。

主要功能：

- 1)支持固件下载与更新;
- 2)提供产品使用视频教程;
- 3)维护/维修方面等信息;

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。



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。

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。



入门四轴机械臂myPalletizer 260



- 去鳍设计，全包裹外观，可装入背包。
- LEGO生态兼容，全球专利Lego孔设计。
- 四自由度关节运动，260mm运动半径。
- 高精度，重复定位±0.5mm。
- 全面开放软硬件控制接口，支持主流编程语言。
- 采用ROS通讯框架，支持仿真控制。

产品参数

指标	参数
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

周边配件



自适应夹爪



垂直吸泵

高精度码垛机械臂 ultraArm P340



- 超小型桌面机械臂，金属结构设计，A4面积。
- 金属光泽外观，340mm运动半径，650g有效负载。
- 高性能步进电机，±0.1mm精度，高稳定性。
- 一站式教育平台，包含ROS、OpenCV、Python等。
- 开源AI算法，提供兴趣DIY、视觉抓取、滑轨识别等套装。
- ROS2仿真控制，Elephant Luban提供G-Code轨迹生成。



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	材料	铝合金、光敏树脂SLA
名称	大象奥创机械臂	电源	AC100-240V / 50-60Hz
型号	ultraArm P340	输入电源	12V 5A 60W
自由度	3/4	输出电源	12V 8.4V 5V
重复定位精度	±0.1 mm	电机类型	高精度步进电机
负载	650g	TCP最大速度	100mm/s
自重	2.9kg	机械控制核心	Mega2560
工作半径	340mm	通信方式/连接方式	RS485通讯/USB串口线

配件软件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。



紧凑的小六轴机械臂 mechArm 270



- 紧凑仿工业构型，轻便灵活，内嵌多开发板生态。
- 软硬件接口全面开放，科研教育专用。
- 六自由度关节运动，270mm运动半径，250g负载，±0.5mm重复定位精度
- ROS仿真支持，采用ROS通讯框架，支持在虚拟环境中进行仿真。



人工智能套装



数字化农业复合机器人采摘运输沙盘



数字化智慧农业3D分拣沙盘

产品参数

指标	参数	自重	1kg
名称	大象小六轴机械臂	工作半径	270mm
型号	mechArm 270	电源输入	8-12V 5A
自由度	6	电机类型	高精度磁编码器电机 *六颗
重复定位精度	±0.5 mm	运动最大速度	120°/s
负载	250g	主控	M5 (ESP32)、Pi (raspberry pi)、X3Pi (旭日X3Pi)

客户案例



人机对弈



视觉识别分拣



复合机器人移动抓取

桌面级小型六轴协作机器人myCobot 280



- 内嵌树莓派、ESP32、英伟达等多开发板生态，应用于机械臂学习、教育、创新，是理想的实践教学工具。
- ROS仿真控制，提供ROS1和ROS2多版本支持。
- 独特工业设计，极致小巧，支持多达十余种配件，适用于各种项目应用。
- 支持轨迹录入，点位保存，入门级编程软件myBlockly，Python开发环境，满足不同技术水平需求。

客户案例



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	小象协作机械臂
型号	myCobot 280
自由度	6
有效负载	250g
工作半径	280mm
重复定位精度	±0.5mm
重量	860g
电源输入	12V, 5A
工作温度	-5~45°C
主控	M5 (ESP32) Pi (raspberry pi) JetsonNano (JetsonNano2G) Arduino (可扩展Arduino UNO/MEGA/MKR) X3Pi (旭日X3Pi)

周边配件



张角式夹爪

垂直吸泵

自适应夹爪

套装



人工智能套装

四子棋对弈套装

进阶六轴协作机器人myCobot 320



- 六轴协作机器人，面向用户自主编程。
- ROS仿真开发：提供开放的ROS仿真环境，支持算法验证。
- 350mm运动半径，1000g负载，适应多种应用场景。
- 提供全面开放的软件控制接口，满足不同应用需求。
- 拖曳式编程，按键交互，轻松上手。
- 支持人脸识别、图像识别等AI场景需求。

客户案例



智能摄影助手



3D视觉无序分拣

产品参数

指标	参数
名称	小象协作机械臂
型号	myCobot 320
自由度	6
有效负载	1kg
工作半径	350mm
重复定位精度	±0.5mm
重量	3kg
电源输入	24V, 9.2A
工作温度	0-50°C
主控	M5 (ESP32)、Pi (raspberry pi)

周边配件



自适应夹爪

柔性夹爪

模块化吸盘

套装



myCobot 320人工智能套装

教学和商用机器助手myCobot Pro 600



- 完美融入实际环境，充分利用生产空间。
- 高性能教学及商用机械臂，便捷易用。
- 采用自主研发的roboflow操作系统，支持ROS/Python等。
- 六自由度关节运动，600mm运动半径，2KG有效负载。
- 提供多样化的硬件控制接口，针对各应用场景，提供全面开放的控制接口选择，满足不同场景需求。
- 支持Python、C++、Arduino、C#、JS等主流编程语言。

客户案例



智能摄影机器人



自动咖啡机器人



码垛搬运

产品参数

指标	参数
名称	大象协作机械臂 商用版
型号	myCobot pro 600
自由度	6
最大负载	2kg
工作半径	600mm

重复定位精度	±0.5mm
重量	8.8kg
电源	AC100-240V, 50/60HZ
IP等级	IP42
材料	铝合金、塑料、橡胶
工作温度	0-50°C

周边配件



自适应夹爪



电动夹爪



柔性夹爪



模块化吸盘

如手臂般灵巧的7轴机器人myArm 300



- 适用于教育、创意开发、商业探索。
- 7DOF自由度，支持嵌入式开发，独特工业设计，引领桌面级机器人开发新潮流。
- 内嵌树莓派4B，搭配Ubuntu Mate 20.04定制系统，操作方便，开源易用。
- 支持图形拖拽编程、Python编程、ROS仿真，编程简单上手。

产品参数

指标	参数
名称	myArm
型号	300 Pi
自由度	7 Dof
最大工作半径	300mm
最大负载	200g

净重	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

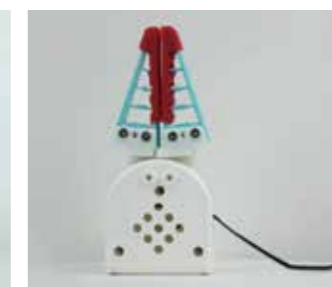
周边配件



自适应夹爪



平行夹爪



张角式夹爪



灵巧手



摄像模组



垂直吸泵



G型底座



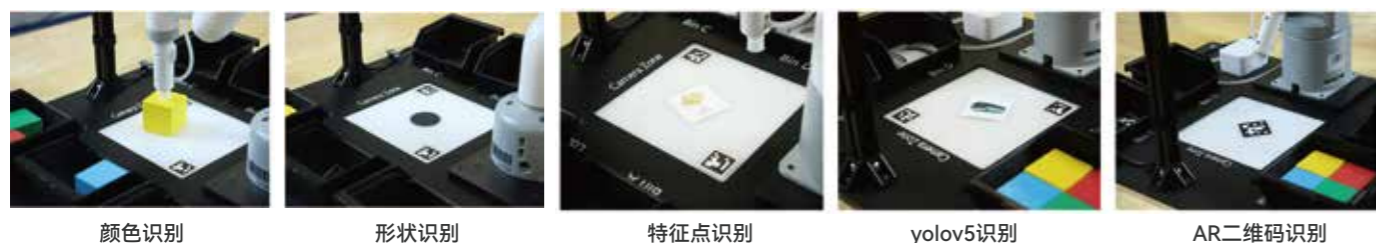
手机支架

人工智能套装 2023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

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

myCobot 320 人工智能套装

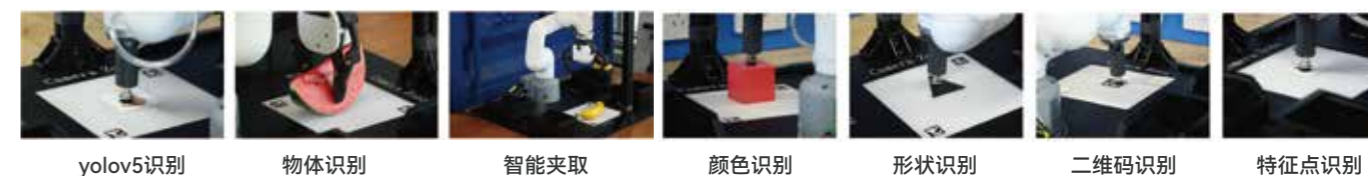


- 四种颜色木块、不同形状卡片任意选择，4种ID二维码识别学习二维和三维世界之间的投影关系，图像特征点带你学习图像分割、保存图片特征，深度学习yolov5算法，让你了解神经网络，物品识别能够满足你对大部分物品的抓取需求，智能抓取，支持无序抓取及加强二维码识别的深度理解。

产品参数

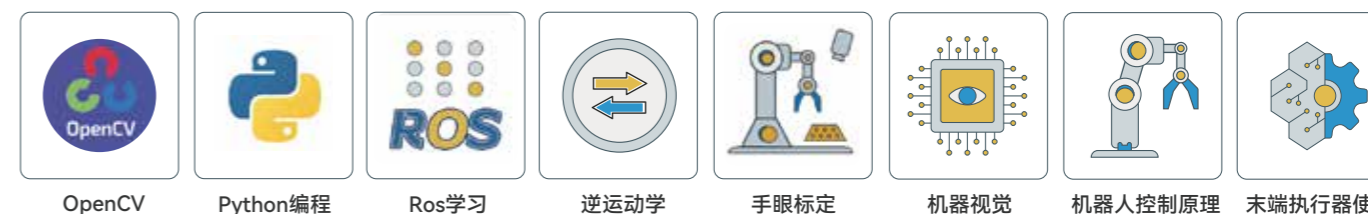
指标	参数	支持图像格式	MJPEG/YUY2
名称	myCobot 320 人工智能套装 2023版	像元尺寸	3.0umx3.0um
整体尺寸	521X637.5X600mm	最高帧率	MJPEG: 1920 1080@30fps YUV: 1920 1080@30fps
识别速度	颜色/形状/二维码: 300ms 特征点: 600ms	USB 协议	标准 UVC 协议
识别精度	3mm	视场角度	110°无畸变
摄像头名称	USB无畸变摄像头	镜头焦距	2.8mm
图像像素	2M 1080p	支持的系统	Windows 10/Windows 11/Ubuntu 18.04/Ubuntu 20.04

5大视觉算法7大应用场景



yolov5识别 物体识别 智能夹取 颜色识别 形状识别 二维码识别 特征点识别

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

ultraArm P340 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



传送带套装

- 可安装多种组件的金属工作空间
- 距离传感器
- 传送带
- 高分辨率相机
- 传感器控制盒
- 内置多种颜色和形状识别系统



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



复合机器人套装



功能特点

- 可选配的复合机器人套装、DIY沙盘，模拟物流分拣；
- 搭载myCobot 280 Pi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。

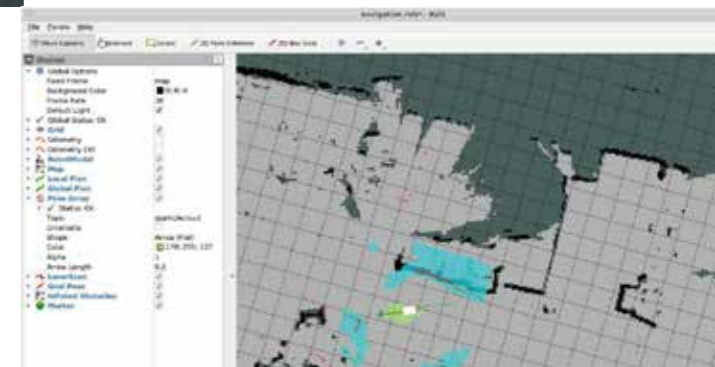
场景流程

- 使用3*3白色长挡板构建场地，然后分别在左上角放置长为20cm的白色短挡板和右下角围成正方形。



Gmapping创建地图

使用Gmapping创建地图，使用键盘操控小车在所需建图的空间内转一圈。与此同时，Rviz空间中，地图已随着小车的移动构建地图。



目标点位

点击地图上我们想要到达的点位，小车便会向着目标点位出发，同时还可以在rviz中看到起点到目标点位间有一条小车的规划路径，小车会沿着路线运动到目标点位。



完成流程

等待机械臂发送指令后，就能完成流程：

- 1.myAGV定点导航
- 2.myAGV二维码导航
- 3.myCobot二维码识别
- 4.myAGV定点导航
- 5.机械臂放取。

机器人学科建设沙盘



数字化农业复合机器人巡检采摘沙盘

集AGV小车、协作机械臂、传感器模组为一体的复合移动机器人，模拟复合机器人在微小型耕地中执行采摘运输任务的场景，使得农业生产数字化、智能化，以达到乡村乡村振兴与绿色经济发展。

功能特点

- AGV建图导航，动态避障
- 3D视觉识别和智能抓取
- 复合机器人控制

数字化农业智慧果园3D视觉抓取和分拣沙盘

集机械臂、传送带、传感器模组为一体的机器人流水线，模拟在农业场景中采摘运输、分拣、装箱等作业，在该案例中可习得3D视觉算法、多设备协同、机械臂抓取等跨学科知识，了解如何将这些技术应用于农业领域，从而提高农业生产效率和质量。

功能特点

- 3D视觉识别和智能抓取
- 机器视觉识别筛选
- 多台机械臂协同工作
- 传送带和机械臂协同作业



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

13自由度双臂协作机器人myBuddy 280



产品参数

指标	参数	负载	L-ARM 250g & R-ARM 250g
名称	myBuddy	活动空间	280mm
型号	280	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°
最大工作半径	L-ARM 280mm & R-ARM 280mm	接口	Grove & USB & RJ45 & 3.3V IO & HDMI

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寸交互式显示屏、内置相机及驱动库。

myAGV 2023



- 2D/3D建图导航、编程、ROS仿真等多项功能。
- 采用高性能行星直流无刷电机，提升导航精度。
- 可搭载多种机械臂，支持复合机器人套装，适用商业项目。
- 硬核配置，可选配多种配件。满足嵌入式开发需求，支持自动化更新软件。
- 基于树莓派4B4G、Jetson Nano B01 4GB主板，历时三年定制的Ubuntu Mate 20.04系统。
- 提供图像拖拽式编程软件、Python开发环境，适合新手。

产品参数

指标	参数
名称	移动机器人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
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°C-45°C

周边配件



7寸高清IPS触摸显示屏



Astra Pro 2 3D相机



6400mAh 原装备用电池

水星Mercury A1 机器人



- "力源"谐波模组，80Nm扭矩，0.6弧分定位。
- Cortex A72主控，IPS触摸屏，myPanel OS。
- 3大软件操作，10余硬件配件，机器人教育套装。
- 大象软件开源，支持ROS2、Moveit、Gazebo等仿真软件。
- 七大集成算法提升运动学和动力学表现。
- myPanel触摸屏示教编程，无需额外硬件。

产品参数

指标	参数
产品型号	Mercury A1
产品尺寸	98*128*640mm
工作电压	24V
自由度	7自由度
最大工作半径	450mm
最大负载	1KG
净重	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

产品套装



3D视觉抓取套装

周边配件



6款通用末端执行器

水星Mercury B1 机器人



- 17个自由度，支持单臂独立和双臂协同操作。
- Jetson Xavier边缘计算：达到21TOPS的AI性能，配合一体式3D摄像头。
- ChatGPT for Robotics适配：内置高清晰度线性麦克风阵列，实时语音采集。
- VR实时操控：配合meta Quest3的水星VR遥操，实现低时延VR实时控制。

产品参数

指标	参数
产品型号	Mercury B1
产品尺寸	200*192.5*537mm
工作电压	24V
自由度	17自由度
最大工作半径	450mm
最大负载	1kg
净重	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

产品套装



3D视觉抓取套装



实验室科研模拟套装

水星Mercury X1 机器人



- 人形轮足设计：19自由度，高感知移动底座。
- 全新自研模组：大扭矩轻自重，8小时最大续航。
丰富软件支持：ROS, Moveit, Gazebo等主流仿真软件。
- 全新 myBlockly 编程：创新双编辑栏功能，高效编程体验。
- 底座 SLAM 控制模组：编程和底座控制无缝结合。
- VR实时操控：低时延的 VR 实时控制，适用于特殊危险场合。

产品参数

指标	参数
产品型号	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

产品套装



VR遥操作套装



全息展示套装

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

案例图



用户测评

