

产品简介

—

ENJOY
ROBOTS
WORLD.

扫码了解更多



CSDN



腾讯云社区



Github



Hackster



关注我们

大象机器人



公众号



视频号



Bilibili



抖音

深圳总部

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

联系电话: +86 181-2418-3646
+86 (0755) 8696 8565

关于我们

深圳市大象机器人科技有限公司成立于2016年，被称为深圳“十三太保”*之一。 公司聚焦机器人核心技术研发与产业化应用，构建覆盖教育科研机器人、专业机器人、具身智能与数据采集、消费陪伴机器人等产品矩阵。凭借开源易用、高性价比优势，全球年出货量超6万台，业务覆盖全球70多个国家和地区，与500多所高校开展合作，已成为教育科研与专业机器人领域具有较强影响力的创新企业。

*深圳“十三太保”是业界对深圳机器人产业代表性创新企业集群的称谓。相关企业被《2026年南山区政府工作报告》列为推动机器人产业“火爆出圈”的代表企业。



荣誉资质



合作伙伴



媒体报道

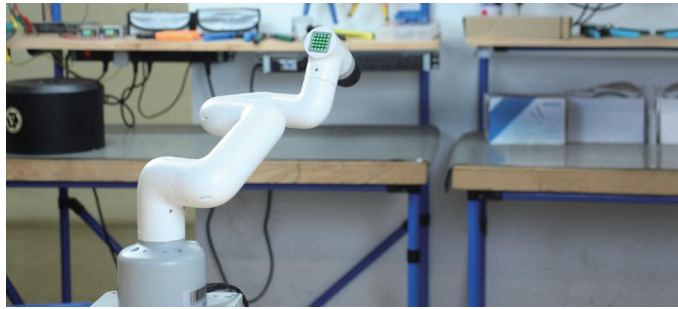


目录

1	公司介绍	01	4	仿生陪伴机器人	09
2	产品矩阵	02-06	5	配件	10
3	教育解决方案与开源套件	07-08			

轻量级协作机械臂

myCobot 系列

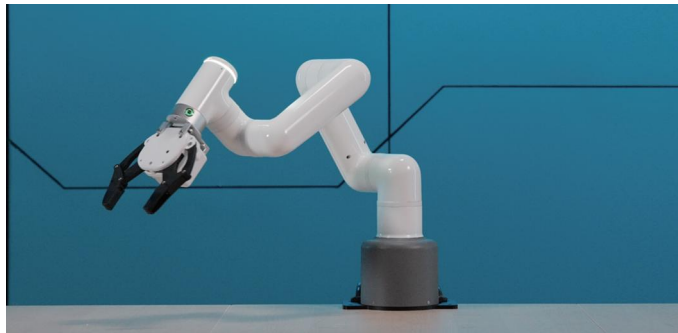


轻量级协作机械臂myCobot 280



轻量级协作机械臂myCobot 320

myCobot Pro 系列



专业级协作机械臂myCobot Pro 450



专业级协作机械臂myCobot Pro 630

产品参数

类别	myCobot 280	myCobot 320	myCobot Pro 450	myCobot Pro 630
自由度	6	6	6	6
重复定位精度	±0.5	±0.5	±0.1	±0.1
负载 (g)	250	1000	1000	2000
自重 (g)	860	3300	< 5000	8250
工作半径(mm)	280	350	450	630
核心控制器	树莓派 Pi 4B (2G, 4G, 8G) M5Stack (ESP32) Jetson Nano (2G) Arduino	M5Stack (ESP32) 树莓派 Pi 4B (4G)	Quad-Core ARM Cortex-A53@1.8GHz	树莓派 Pi 4B (8G)
输入电源	12V, 5A	24V, 9.2A	24V, 9.2A	48V, 5A
通信/连接方式	USB/WiFi/蓝牙	USB/WiFi/蓝牙	WiFi/网口/RS485/蓝牙	USB/WiFi/网口/RS485/蓝牙
支持编程语言	Python, ROS1, ROS2, C++, C#, JavaScript	Python, ROS1, ROS2, C++, C#, JavaScript	Python, ROS1, ROS2, C++	Python, ROS1, ROS2, C++

轻量仿工业机械臂 mechArm 270



类别	mechArm 270
自由度	6
工作半径 (mm)	270
最大负载 (g)	250
重复定位精度 (mm)	±0.5
核心控制器	M5Stack (ESP32)、树莓派 Pi 4B (2G)

轻量码垛机械臂 ultraArm P340



多功能码垛机械臂 ultraArm P1



类别	ultraArm P1
自由度	4
工作半径 (mm)	360
最大负载 (g)	650
重复定位精度 (mm)	± 0.1
核心控制器	STM32 & ESP32
支持功能	拖动示教/离线运行/断电位置记忆/碰撞检测/Minirobot和核心控制算法

双臂协作机器人 myBuddy 280



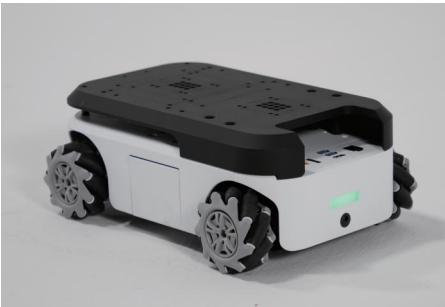
类别	myBuddy 280
自由度	13
工作半径 (mm)	280 x 2
最大负载 (g)	250 x 2
重复定位精度 (mm)	± 0.5
核心控制器	树莓派 Pi 4B (4G)

自主导航移动机器人

myAGV 系列



myAGV



mAGV Plus

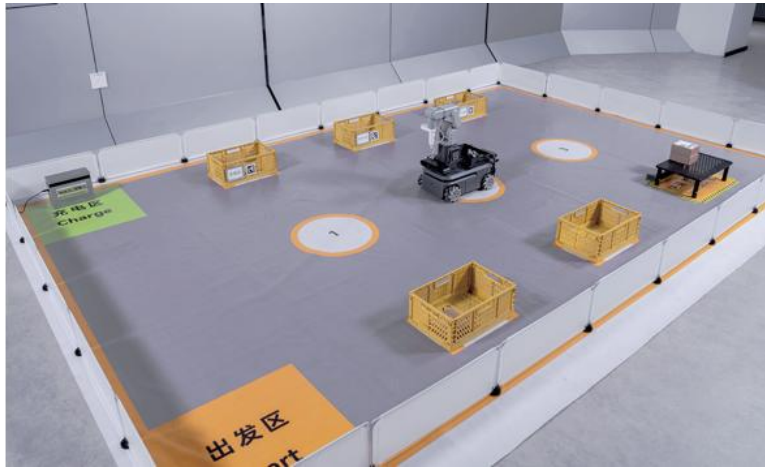


myAGV Pro

产品参数

类别	myAGV	mAGV Plus	myAGV Pro
尺寸 (mm)	311.15×230×110	311.15×230×110	530×360×245
自重 (kg)	4.16	< 5	40
最大负载 (kg)	5	8	50
续航时间 (h)	5-6 (待机续航)	5-6 (待机续航)	5-6 (空载速度1m/s)
最大移动速度 (m/s)	0.9	1.6	1.5
工作温度	-5-45℃	-5-45℃	-10-40℃
核心控制器	树莓派 Pi 4B(4G)、Jetson Nano B01(4G)	Jetson Orin Nano Super (8G)	Jetson Orin Nano Super (8G)
支持仿真平台	RViz, Gazebo	Gazebo, lassc Sim	RViz, Gazebo

复合移动机器人智慧物流套装



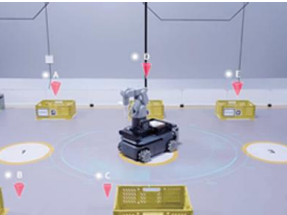
自动化智慧物流沙盘系统



运动控制



AI视觉识别



路径规划



自动回充

专为高等院校、职业院校及赛事培训而定制的实训室建设方案，采用模块化设计，集成SLAM建图、导航避障、AI视觉分拣、红外回充等功能模块，可灵活组合，10分钟快速搭建分拣运输实训平台。能够模拟物流全链路、全流程自动化任务，也可用于机器人系统标定控制、视觉识别、路径规划、通讯控制、ROS操作系统等教学项目。配套专业化课程体系（全流程手册、模块化PPT、实训任务指导书、教学视频库等），支持开源调试与可视化教学，帮助学员快速掌握机器人智能系统相关技能，培养系统设计与工程落地能力。

灵巧机械臂

七轴灵巧臂 myArm 300Pi



类别	myArm 300 Pi
自由度	7
工作半径 (mm)	300
最大负载 (g)	200
重复定位精度 (mm)	± 0.5
核心控制器	树莓派 Pi 4B (4G)

具身数采灵巧臂 myArm M&C 系列



myArm C650



myArm M750

产品参数

类别	myArm C650	myArm M750
自由度	6+1	6+1
工作半径 (mm)	650	750
最大负载 (g)	-	1000
重复定位精度 (mm)	±1	±1

具身智能应用：数据采集、双臂协作与场景验证



衣物折叠



书架整理



食品处理

双臂机器人&数据采集设备

水星Mercury人形机器人系列



Mercury A1



Mercury B1



Mercury X1

产品参数

类别	Mercury A1	Mercury B1	Mercury X1
自由度	7	17	19
最大负载 (g)	1000	单臂1000	单臂1000
自重 (kg)	5.1	11.2	62.5
重复定位精度 (mm)	±0.05	±0.05	±0.05
工作半径 (mm)	450	单臂450	单臂450
核心控制器	M5Stack - CM4Stack	Jetson Orin Nano Super (8G)	Jetson Orin Nano Super (8G)
支持编程语言	Python, ROS1, ROS2, C++	Python, ROS1, ROS2, C++	Python, ROS1, ROS2, C++
计算能力	-	67 TOPS	67 TOPS

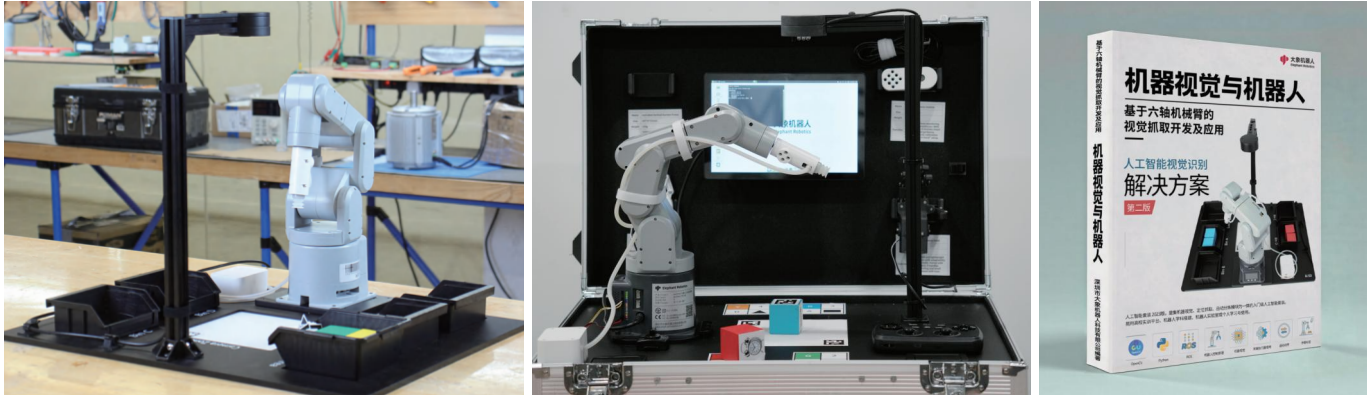
数据采集设备 myController S570



类别	myController S570
自由度	12 (6+6)
水平伸展范围 (mm)	单臂570
通讯频率 (Hz)	最高100
自重 (g)	1500
旋转能力	±180°
通信/连接方式	蓝牙/WiFi/有线
末端执行器	双指遥控 + 双按钮控制

机器人课程解决方案

人工智能视觉识别套装（2D/3D/便携式）

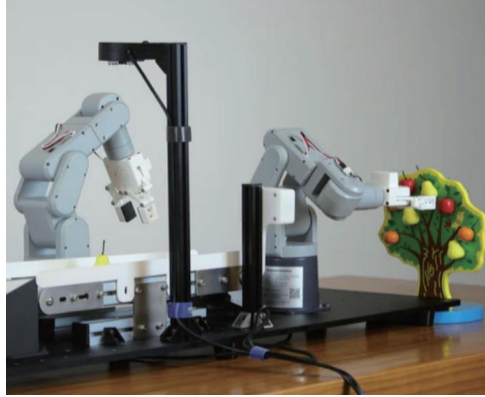


支持选配机械臂: myCobot 280 系列 / myCobot 320 系列 / mechArm 270 系列 / myPalletizer 260 系列

复合移动机器人智慧物流套装



智慧农业套装



配套课程体系

基础课

机器人学	移动机器人	机器视觉	人机交互
机械臂的基本构成和分类 正逆运动学和解析求解 机械臂的动力学模型和运动控制 机械臂的路径和轨迹规划算法 机械臂的坐标系和坐标变换	ROS可视化和仿真工具使用 机器人智能语音控制 多移动机器人编队综合实验	机器人视觉识别仿真 3D视觉和深度视觉 3D视觉的概述和应用 传感器和标定 深度学习在3D视觉中的应用	机器人语音交互 机器人VR遥感 动态捕捉

工具课

通用编程课
图形化编程、Python开发 C++开发使用、C#开发使用 Arduino、JavaScript

应用课

进阶编程课	数字化农业复合机器人	果实采摘与分拣沙盘
ROS基础原理 ROS话题与服务编程 搭建机器人Gazebo仿真环境 机械臂MoveIt运动控制	巡检采摘沙盘 使用ROS（机器人操作系统） 中的 Navigation Stack （导航栈）实现导航	智慧果园流水线沙盘 3D视觉识别ICP, NDT算法 多台机械臂同步与协作 AI智能识别和抓取

基础课内容共包含



工具课内容共包含



应用课内容共包含



课外拓展内容共包含

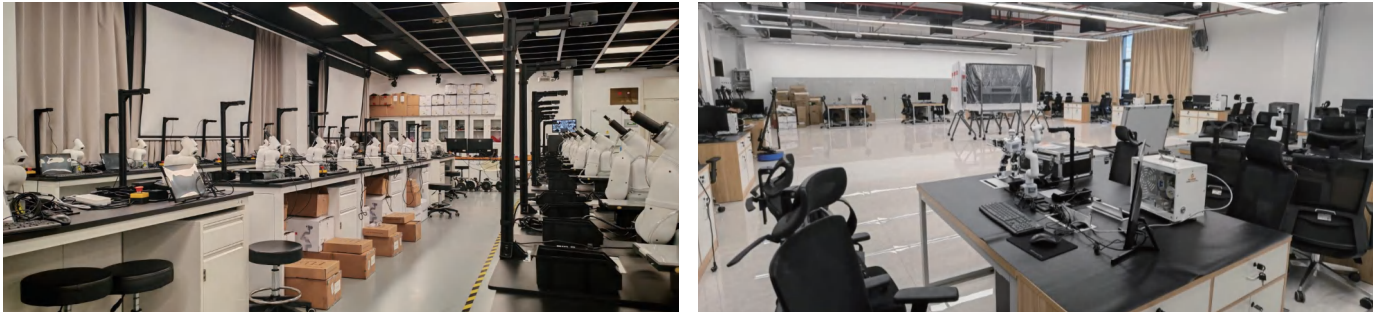


机器人开源套件



myCobot 四子棋对弈套件 ultraArm 智能码垛分拣套件 3D人工智能视觉分拣套件 myCobot Pro 全息成像套件 Mercury B1拍立得套件

教育应用场景案例



复旦大学

中山大学



广东应用科技学院

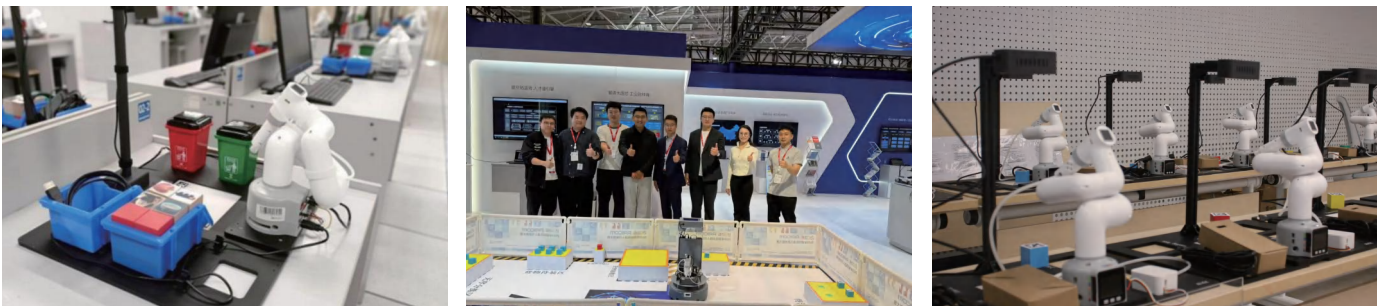
广东工业大学



深圳科学高中

上海浦东新区某中学

东莞松山湖高新区某中学



福建信息职业技术学院

睿抗机器人开发者大赛

大象 & OpenCV AI机器人实战训练营

仿生陪伴机器人



消费级仿生陪伴机器人, 让智能陪伴触手可及

入选“深圳手信”、“华强北AI八骏”、“华强北六宝”



布偶猫

奶牛猫

波斯猫

metaCat米塔猫



柴犬

哈士奇

metaDog 米塔狗



全身多点触摸感知, 真实还原宠物行为与情感反馈
支持20+语音指令交互, 以灵动回应和温暖相伴



采用食品级硅胶材料, 带来安全可靠的互动体验

metaPanda米塔熊猫



高度还原熊猫行为特征, 搭载8点触摸感知, 实现灵敏响应与情感反馈



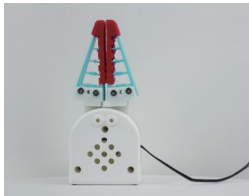
支持互动喂食玩法, 模拟咀嚼声与拟真动作, 带来生动有趣的养宠体验

配件

适配myCobot 系列



双头吸泵



张角式夹爪



无线控制手柄



垂直吸泵2.0



自适应夹爪



摄像模组2.0



春笋头



G型底座2.0

适配myCobot Pro 系列



F100力控夹爪



气动夹爪



笔夹持器



电动夹爪



H100三指灵巧手



柔性夹爪



模块化吸盘



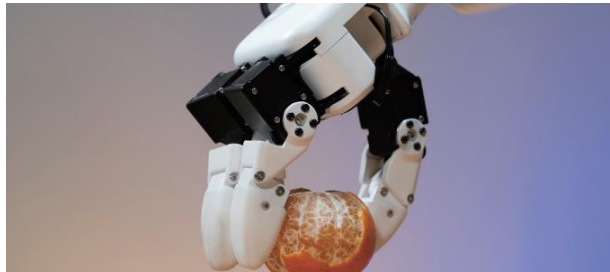
摄像头法兰

myGripper F100



握持范围 (mm)	0-100 (默认指尖间距)
额定负载 (g)	500
重复定位精度 (mm)	±0.5
重量 (g)	340

myGripper H100



负载 (g)	500
自重 (g)	780
握持范围 (mm)	0-130
指尖数	3 (分别对应人手的: 拇指 食指 无名指)