

QRコードをスキャンして詳細を確認



GitHub



Hackster



公式アカウント



Follow Us

elephantrobotics



Facebook



X



YouTube



LinkedIn

国際市場(南北アメリカを除く)

電話:+86 181 2384 1923

メール:sales@elephantrobotics.com

サイト:https://www.elephantrobotics.com/en/

南北アメリカ市場

電話:+852 9597 0019

メール:americas.business@elephantrobotics.com

サイト:https://americas.elephantrobotics.com/

深セン本社

504, 505, 403, 404, Block D, Electronics Science & Technology Building, 2070 Shennan Road Central, Futian, Shenzhen City, Guangdong Province, China

製品 カタログ

ロボットの
世界を
楽しもう。

会社紹介

2016年の創業以来、10年にわたり教育・研究・インテリジェント製造・商業・日常生活向けの革新的なロボティクス技術を開発してきました。150件を超えるコア特許と400名超の従業員を擁し、教育用ロボット、協働ロボット、ヒューマノイドロボット、バイオニックロボットペットなど幅広い製品ポートフォリオを提供しています。「Enjoy Robots World」というビジョンのもと、70か国・地域以上の顧客にサービスを提供し、世界500校以上の学校・大学・研究機関と提携し、ロボティクスをより身近なものにする製品とソリューションの普及に取り組んでいます。



HAXによるインキュベーション、Cloud Angel、SOSV、Orient Securities、Shenzhen Venture Capital、ZhenFundより出資

グローバルパートナー



国際メディア掲載実績



目次

1 会社紹介	01	4 ロボットペット	09
2 ロボット	02-06	5 アクセサリー	10
3 AIキット&教育ソリューション	07-08		

軽量協働ロボット

myCobotシリーズ

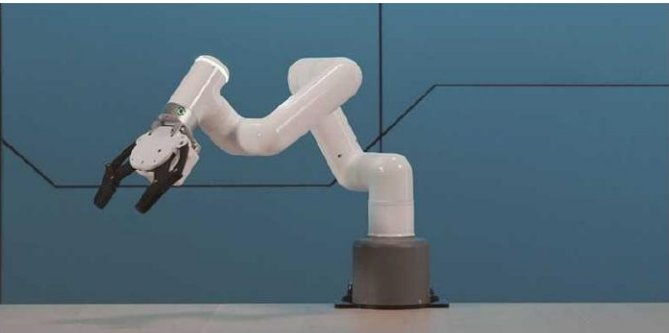


myCobot 280



myCobot 320

myCobot Proシリーズ系列



myCobot Pro 450



myCobot Pro 630

仕様

モデル	myCobot 280	myCobot 320	myCobot Pro 450	myCobot Pro 630
自由度	6	6	6	6
繰り返し精度(mm)	±0.5	±0.5	±0.1	±0.1
最大可搬重量(g)	250	1000	1000	2000
重量(g)	860	3300	< 5000	8250
作業半径(mm)	280	350	450	630
メインコントローラー	Raspberry Pi 4B (2G, 4G, 8G) M5Stack (ESP32) Jetson Nano (2G) Arduino	M5 (ESP32) Raspberry Pi 4B (4G)	Quad-Core ARM Cortex-A53@1.8GHz	Raspberry Pi 4B (8G)
電源入力	12V, 5A	24V, 9.2A	24V, 9.2A	48V, 5A
接続方式	USB, WiFi, Bluetooth	USB, WiFi, Bluetooth	WiFi, Bluetooth, Network Port, RS485	USB, WiFi, Bluetooth, Network Port, RS485
対応プログラミング言語	Python, ROS1, ROS2, C++, C#, JavaScript	Python, ROS1, ROS2, C++, C#, JavaScript	Python, ROS1, ROS2, C++	Python, ROS1, ROS2, C++

mechArm 270 - 産業スタイル・ロボットアーム



モデル	mechArm 270
自由度	6
作業半径(mm)	270
最大可搬重量(g)	250
繰り返し精度(mm)	± 0.5
メインコントローラー	Raspberry Pi 4B (2G), M5Stack (ESP32)

モデル	ultraArm P340
自由度	3/3+1
作業半径(mm)	340
最大可搬重量(g)	650
繰り返し精度(mm)	± 0.1
メインコントローラー	Mega2560
対応ソフトウェア	コア制御アルゴリズム

ultraArm P340 - パレタイジング用ステッピングアーム



ultraArm P1 - パレタイジング用ステッピングアーム



モデル	ultraArm P1
自由度	4
作業半径(mm)	360
最大可搬重量(g)	650
繰り返し精度(mm)	± 0.1
メインコントローラー	STM32 & ESP32
対応機能	ダイレクトティーチング、絶対値エンコーダ、衝突検知、ミニロボット、コア制御アルゴリズム

myBuddy 280 - デュアルアームロボット



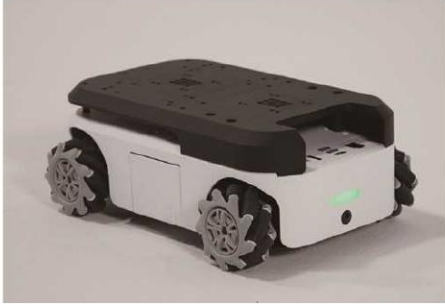
モデル	myBuddy 280
自由度	13
作業半径(mm)	280 x 2
最大可搬重量(g)	250 x 2
繰り返し精度(mm)	± 0.5
メインコントローラー	Raspberry Pi 4B (4G)

自律走行モバイルロボット

myAGVシリーズ



myAGV



mAGV Plus



myAGV Pro

仕様

モデル	myAGV 2023	mAGV Plus	myAGV Pro
製品寸法(mm)	311.15×230×110	311.15×230×110	530×360×245
重量(kg)	4.16	< 5	40
最大積載量(kg)	5	8	50
稼働時間(h)	5-6 (Standby battery life)	5-6 (Standby battery life)	5-6 (No-load 1m/s)
最高速度(m/s)	0.9	1.6	1.5
動作温度	-5-45℃	-5-45℃	-10-40℃
メインコントローラー	Raspberry Pi 4B (4G), Jetson Nano B01 (4G)	Jetson Orin Nano Super (8G)	Jetson Orin Nano Super (8G)
対応シミュレーションプラットフォーム	RViz, Gazebo	Gazebo, lassc Sim	RViz, Gazebo

複合ロボット教育用物流キット



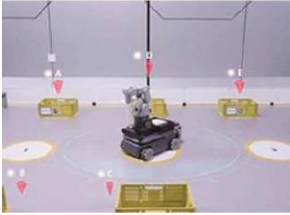
自動化スマート物流サンドボックスシステム



モーション制御



AIビジョン認識



経路計画



自動充電

myAGV複合ロボット・インテリジェント物流キットは、職業訓練校やイベント研修向けに開発された総合的なトレーニングラボソリューションです。ロボット、制御システム、ビジョンシステム、コンベアシステムなどの主要コンポーネントをモジュール式設計で統合しており、柔軟な構成により物品検知、積み下ろし、モバイルハンドリング、仕分け搬送といった物流自動化タスクをシームレスに実行できます。さらに、シミュレーション、ロボットシステムのキャリブレーション、ビジュアル認識、経路計画、通信制御、ROSオペレーティングシステムのトレーニングなど、教育プロジェクトにも対応しています。本キットには専用のカリキュラム体系が付属しており、学習者が効率的にインテリジェントロボットシステムの技能を習得できるよう、実践力と創造力の両方を高めることを目的としています。

精密ロボットアーム

myArm 300 Pi

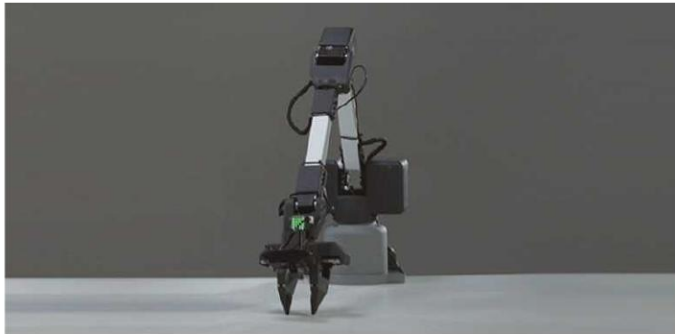


モデル	myArm 300 Pi
自由度	7
作業半径(mm)	300
最大可搬重量(g)	200
繰り返し精度(mm)	± 0.5
メインコントローラー	Raspberry Pi 4B (4G)

myArm M&Cシリーズ



myArm C650



myArm M750

仕様

モデル	myArm C650	myArm M750
自由度	6+1	6+1
作業半径(mm)	650	750
最大可搬重量 (g)	-	1000
繰り返し精度(mm)	±1	±1

エンボディドAIアプリケーション



衣類たたみ



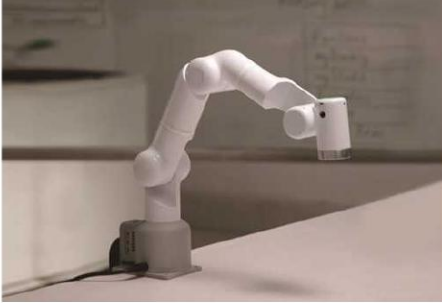
自律書籍仕分け



食品ハンドリング

デュアルアームロボット & データ収集デバイス

Mercuryヒューマノイドシリーズ



Mercury A1



Mercury B1



Mercury X1

仕様

モデル	Mercury A1	Mercury B1	Mercury X1
自由度	7	17	19
最大可搬重量(g)	1000	1000 x 2	1000 x 2
重量(kg)	5.1	11.2	62.5
繰り返し精度(mm)	±0.05	±0.05	±0.05
作業半径(mm)	450	450 x 2	450 x 2
メインコントローラー	M5Stack - CM4Stack	Jetson Orin Nano Super (8G)	Jetson Orin Nano Super (8G)
対応言語	Python, ROS1, ROS2, C++	Python, ROS1, ROS2, C++	Python, ROS1, ROS2, C++
演算性能	-	67 TOPS	67 TOPS

myController S570 - データ収集デバイス

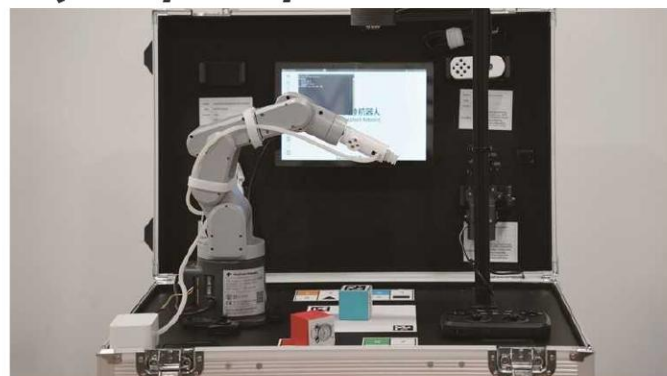


モデル	myController S570
自由度	12 (6+6)
水平リーチ(mm)	570 x 2
通信周波数(Hz)	Up to 100
重量(g)	1500
回転可能範囲	±180°
通信/接続 方式	Bluetooth, WiFi, Wired
エンドエフェクター	Dual-finger control + Dual-button interface

AIビジョン教育キット(2D/3D/ポータブル)



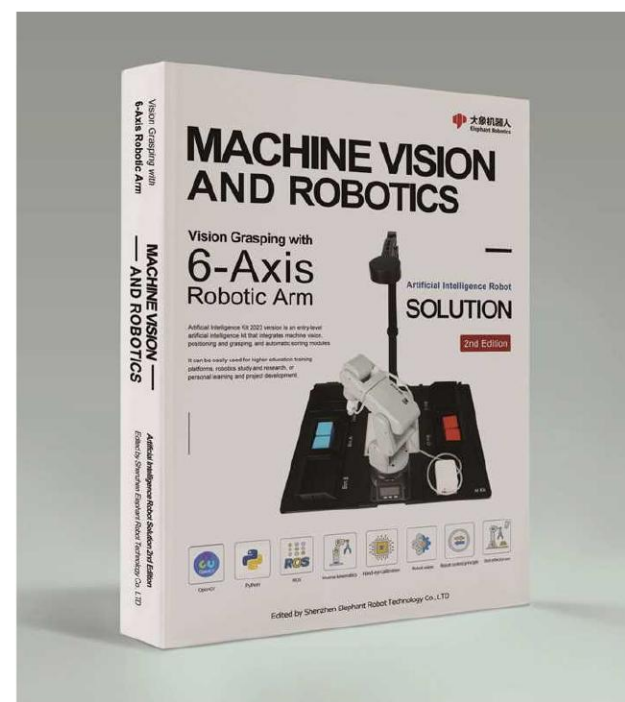
2D & 3Dキット



ポータブルワークステーション

対応ロボットアーム:

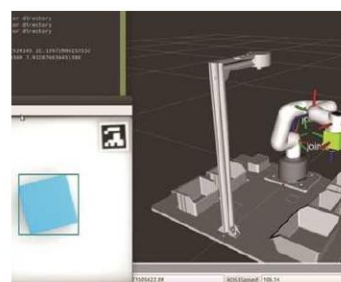
myCobot 280シリーズ、myCobot 320シリーズ、mechArm 270シリーズ、myPalletizer 260シリーズ。



ハンドアイキャリブレーション



ロボットビジョン



ロボット制御の原理



エンドエフェクターの使用法

Open-Source Robotic Kits



myCobot Connect-4 Kit



ultraArm Conveyor Belt Kit



3D Artificial Intelligent Vision Kit



myCobot Pro Holographic Display Kit



Mercury B1 Instant Photography Kit

教育ロボティクス・ソリューション

Fundamental Courses Basic courses on the principles of all robotic arms, 3D vision, and mobile robot principles.

Robotics	Mobile Robot	Machine Vision	Human-Computer Interaction	Agricultural AI Kit
- Basic Structure and Classification of Robotic Arms - Forward and Inverse Kinematics and Analytical Solutions - Dynamic Model and Motion Control of Robotic Arms - Trajectory Planning Algorithms - Coordinate Systems and Coordinate Transformations	- ROS Visualization and Simulation Tool Usage - Robot Intelligent Voice Control - Multi-mobile Robot Formation - Integrated Experiment	- Robot Vision Recognition Simulation 3D Vision and Depth Vision - Overview and Applications of 3D Vision - Sensors and Calibration - Applications of Deep Learning in 3D Vision	- Robot Voice Interaction - Robot VR Remote Sensing - Motion Capture	

Tool Courses

General Programming Lessons	Advanced Programming Lessons
Graphical Programming, Python, C++, C#, Arduino, JavaScript	- ROS Fundamental Principles - ROS Topic and Service Programming - Building Robot Gazebo Simulation Environment - Motion Control of Robotic Arm Movelt

Application Courses

Digital Agriculture Compound Robot	Fruit Picking and Sorting Simulation	Smart Logistics Kit
- Inspection and Harvesting Sandbox - Navigation Stack in ROS	- Smart Orchard Assembly - Line Sandbox 3D Vision Recognition - Using ICP and NDT Algorithms - Multiple Robot Arms Working - Synchronously and Collaboratively - AI Recognition and Grasping	

Fundamental Courses Includes



15 Chapters



16 Videos



6 Exercises



9 Chapters



25 Videos

Application Course Includes



5 Experimental Chapters



4 Experimental Videos

Extracurricular Expansion Includes



30+ Research Papers



30+ Technical Cases

世界の大学導入実績



バイオニック・コンパニオン・ロボットペット



metaCat

metaDog



複数のタッチセンシティブゾーンにより、リアルタイムで反応するインタラクションを実現
20種類以上の音声コマンドに対応し、自然で魅力的なコミュニケーションが可能。



食品グレードのシリコン素材を使用し、安全で信頼性の高い触感を実現。

metaPanda



リアルなパンダらしい動きと8つのタッチセンサーを搭載し、
反応豊かで愛らしいインタラクションを実現

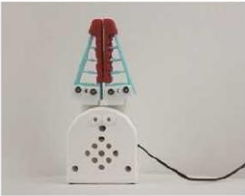
インタラクティブな給餌モードを搭載し、
竹のおもちゃに反応して咀嚼音や頭・手足の
楽しい動きを再現。

アクセサリー

myCobotシリーズ用



デュアルヘッド吸引ポンプ



フレキシブルグripper



ゲームパッド



吸引ポンプ2.0



アダプティブグripper



カメラフランジ2.0



シリンダー



G型ベース2.0

myCobot Proシリーズ用



myGripper F100



エア平行グripper



ペンホルダー



電動平行グripper



myGripper H100



フレキシブルグripper



真空吸着カップ



Camera Pro

myGripper F100



グリップング範囲(mm) 0~100(初期指先間隔)	
定格可搬重量(g)	500
繰り返し精度(mm)	±0.5
重量(g)	340

myGripper H100



可搬重量(g)	500
自重(g)	780
グリップング範囲(mm)	0-130
フィンガー数	3本(人の親指・ 人差し指・薬指に相当)