

阿童木mini并联工作站

高速度 | 小体积 | 高智能 | 高精度



目录

公司简介	01
产品优势	03
型号参数	05
合作伙伴	15
服务承诺	16

atomrobot

公司简介

使命

用技术解放双手

愿景

成为全球最值得信赖的
工业机器人服务商

价值观

依靠过硬的产品和极致的服务长久立足于市场
建设互相信任 / 勇于担当 / 一路向前的团队
相信人才是创造无限可能的力量源泉
通过持续创新改变世界

阿童木机器人自2013年创立以来，以“用技术解放双手”为使命，专注于并联Delta机器人、高速SCARA机器人、自主控制器、视觉系统等智能制造技术的研发与创新，已发展成为行业领先的高速机器人专家，凭借传承于天津大学与北京航空航天大学多年的技术优势，始终致力于为食品、制药、日化、3C、PCB、光伏、锂电等新能源细分行业集成商客户提供高速机器人产品以及自动化智能化解决方案，帮助客户实现降本增效。

公司总部位于天津，在江苏苏州、昆山、南京，广东深圳，四川成都，河南新乡分别设有子公司或生产基地。

截至目前，公司累计服务超800家规模企业客户，出货量超8000台/套，业务遍布全球20多个国家和地区，广受客户的认可与信赖。

I 荣誉资质

★ 国家级专精特新“小巨人”企业

★ 国家级高新技术企业

75 项
发明专利

69 项
实用新型专利

24项
软件著作权

9 项
外观设计专利

天津市瞪羚企业称号

先后通过ISO9001质量管理认证, 并联机器人核心产品全系列产品欧盟CE认证和中国CR认证。

AM-BL系列产品优势

◆ Delta机器手臂

Delta机器手臂是一种高精度、高速度机器人，被广泛应用于工业自动化领域。相较于其他机器人，Delta机器人更适合进行高精度、高重复性的操作，如电子元器件生产，医疗器械组装等。其主要特点是构造简单，运动速度快，精度高，且同时具有高稳定性和可靠性。

◆ 16mm F2.8工业镜头

专业用于工业图像采集的镜头，可以为机器手臂提供更加精准的视觉引导，使其能够更好地识别和拾取各种形状复杂的零件。

◆ 飞拍相机

通过高速拍摄，提供高效率 and 更精准的定位，使其能够满足各种复杂形状零件的高精度放置要求。

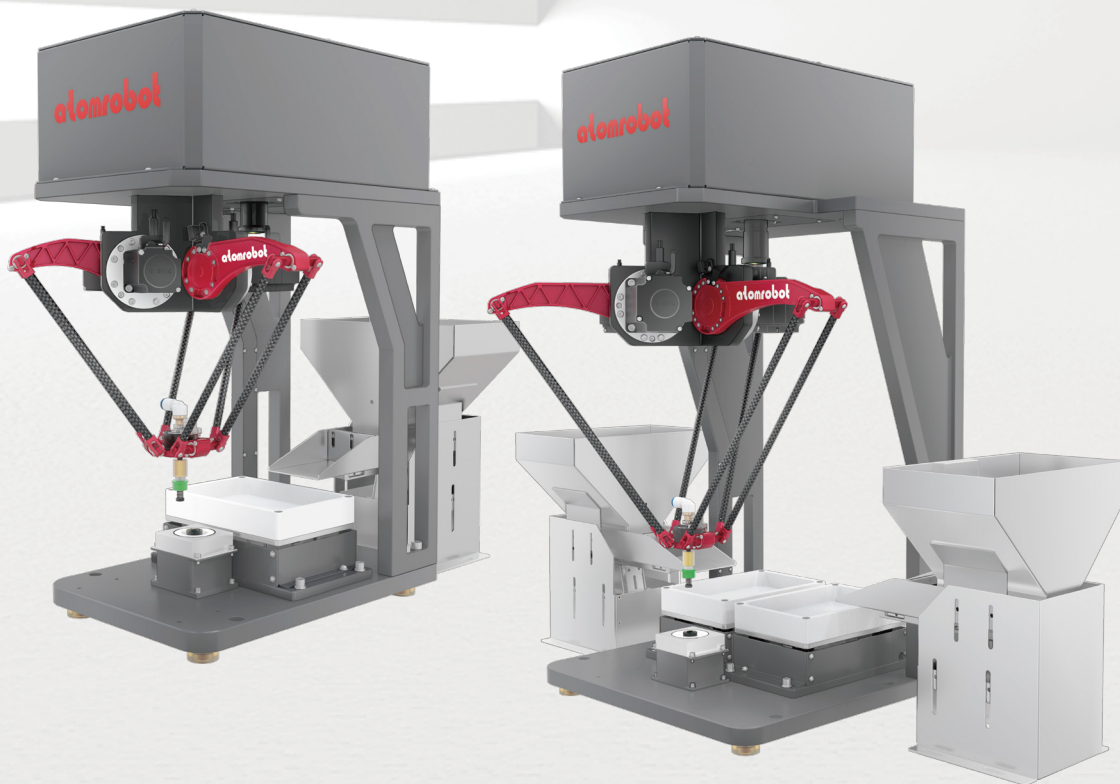
◆ 零件识别传感器

通过分析零件表面的特征数据，识别出其几何特征和材料属性，从而实现对零件的精确识别和分类。同时，该传感器能够快速、准确地检测零件的位置、姿态、尺寸等参数，为机器人的精准拾取和加工提供基础数据支持。

◆ 可编程机器人操作软件

普通人就可以对机器人进行编程，而不需要专业的机器人技能和专业的编程知识。通过该软件，用户可以利用简单的图形化界面来设计构建机器人的自动化任务，包括机器人的移动路径、传感器监测、响应等，无需使用编程语言进行编写。

相比于传统机器人编程软件，可编程机器人软件界面更加简单易用，用户只需要使用简单的编辑和连接操作即可完成机器人任务编程。可以根据用户需要进行快速定制和调整，更加灵活的满足不同领域机器人的应用需求。



◆ 并联结构机器人手臂

并联结构机器人手臂是一种高精度、高速度机器人，被广泛应用于工业自动化领域。相较于串联机器人，并联机器人更适合进行高精度、高重复性的操作，如电子元器件生产，医疗器械组装等。其主要特点是构造简单、运动速度快、精度高，且同时具有高度稳定性和可靠性。

◆ 镁合金机械臂

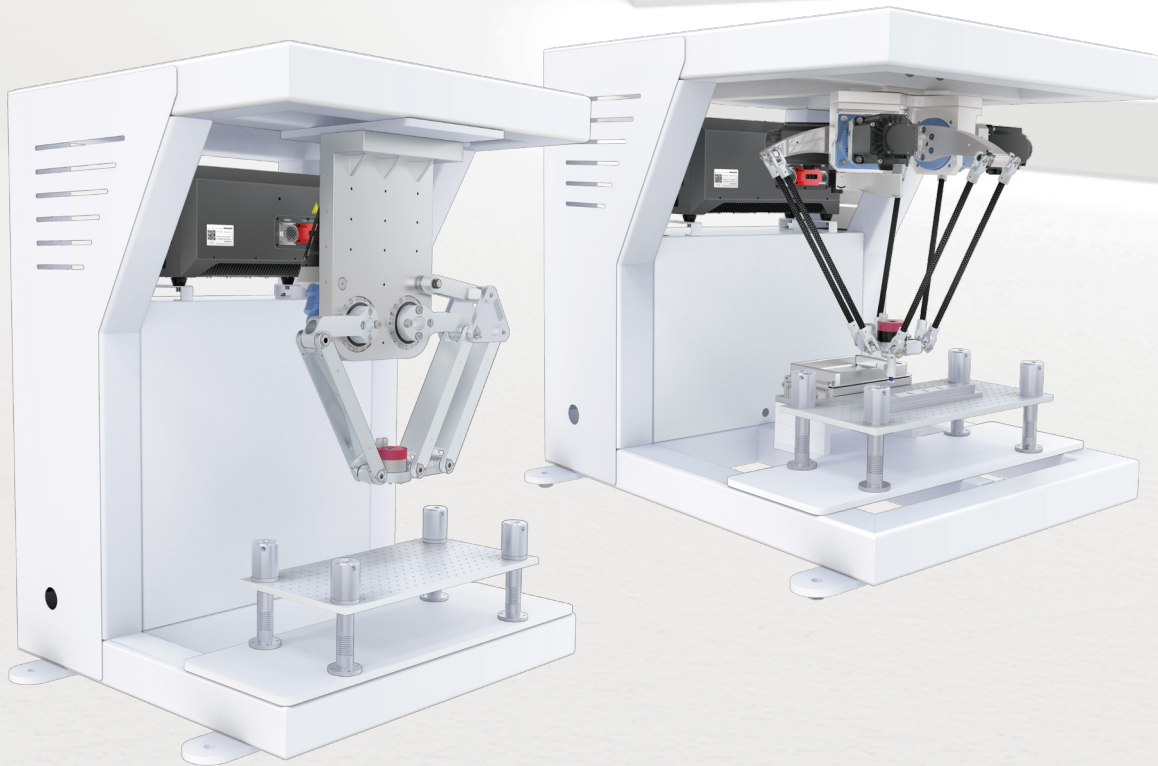
机械臂主体采用航空镁合金加工而成，具有密度低、强度高、弹性模量大、散热好、消震性能优异、抗冲击载荷能力大等特点，优异的本体机械性能为机器人高速度的持续运行提供了强有力的保证。

◆ 可拓展动平台设计

可拓展动平台设计，可以根据不同的应用场景安装多元化的末端，支持增加旋转轴、俯仰轴、真空吸盘、气缸夹爪、电夹爪等。

◆ 驱控一体

交流伺服电机搭配全自主研发且深度兼容Delta机器人的驱控一体控制柜，配备ARM处理器，具有强大的运算能力。高度集成化，整合机器人+伺服系统实现高性能工业机器人控制内置多机器人模型，快速实现工业机器人应用场景搭建。多IO设计，支持数字量/模拟量输入输出、网口、编码器接口，无需扩展IO。相对低压伺服电机的方案有更大的负载能力，更高的响应速度和运行速度，更高的精度，相对于搭配单轴驱动器配合控制器的标准控制柜，可以极大节省空间，降低故障率。



AM-BL03系列

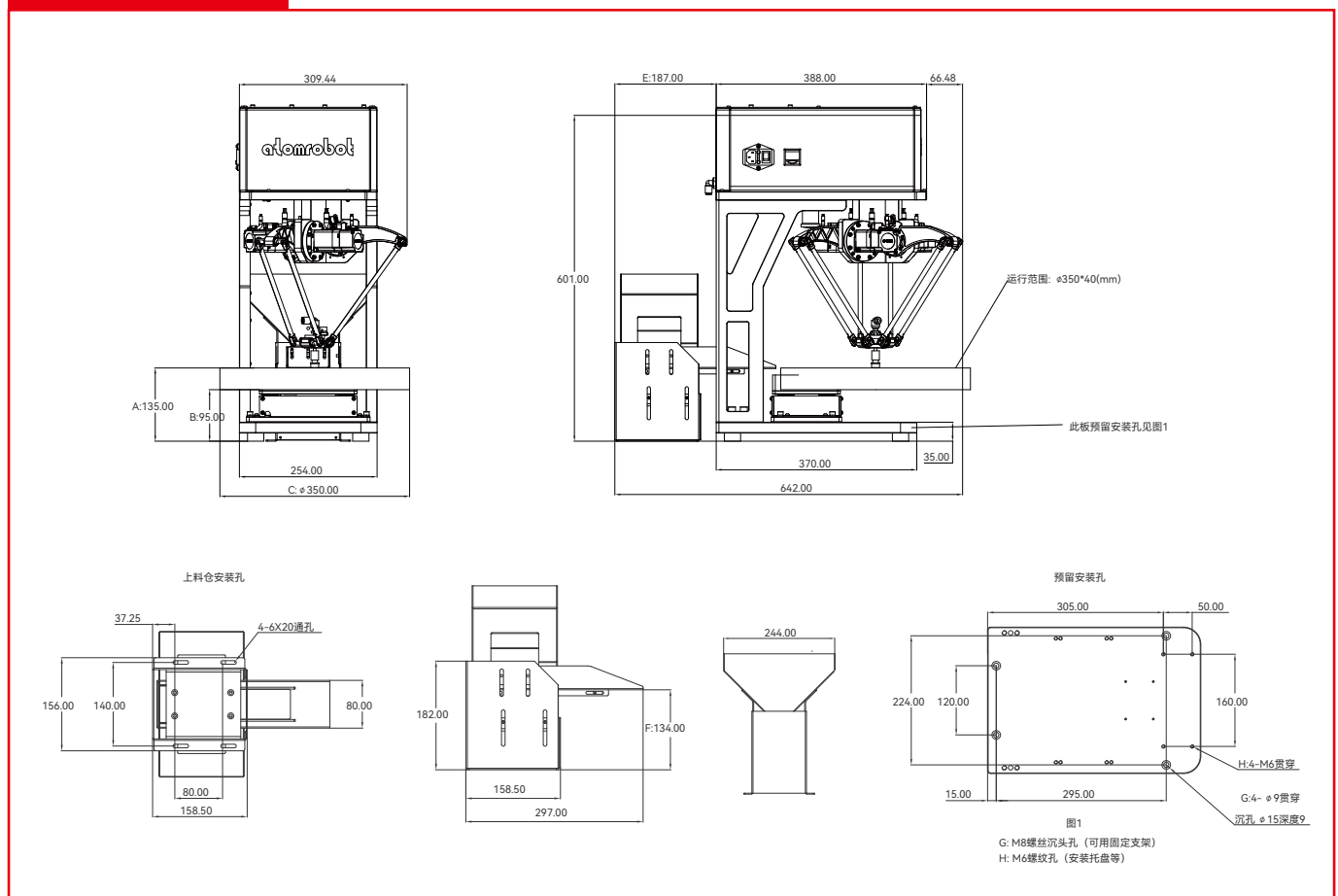


一款集成了Delta机器人、工业摄像头和电脑软件的一体化智能机器人工作站，能够智能识别细小零件，然后通过高速精准的机械手臂把零件摆放整齐，无论零件正反面，都能一眼看清，一手搞定。



型号	AM-BL03
电压	AC220V
功率	400W
尺寸	254mm*388mm*601mm
重量	30kg
运行范围	Φ300mm*40mm
参考摆盘范围	200mm*200mm*40mm
速度	0.8秒/次
重复精度	±0.1mm
柔性震动盘尺寸	125mm*180mm
驱动方式	伺服电机
光源	矩形白光
震动方式	震动电机
相机分辨率	4024*3036
输入气源	0.4~0.6MPa
输出气压	-90~300KPa
供气口径	6mm

尺寸图



型号及参数



型号	AM-BL03-FP
电压	AC220V
功率	400W
尺寸	254mm*388mm*601mm
重量	30kg
运行范围	Φ300mm*40mm
参考摆盘范围	200mm*140mm*40mm
速度	0.8秒/次
重复精度	±0.1mm
柔性震动盘尺寸	125mm*180mm
驱动方式	伺服电机
光源	矩形白光
震动方式	震动电机
相机分辨率	4024*3036
飞拍相机分辨率	1280*1024
输入气源	0.4~0.6MPa
输出气压	-90~300KPa
供气管径	6mm

尺寸图

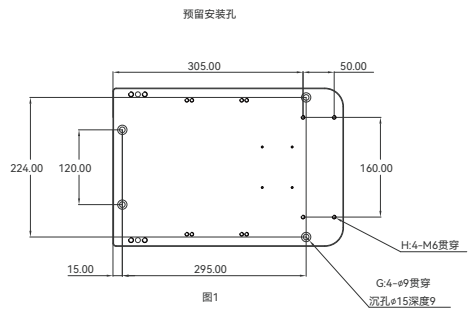
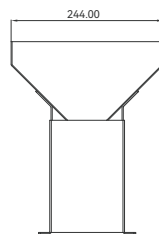
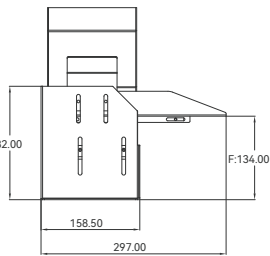
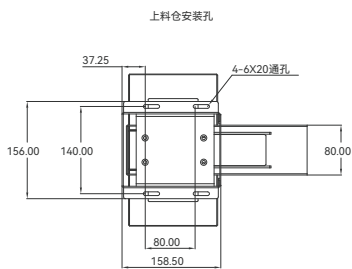
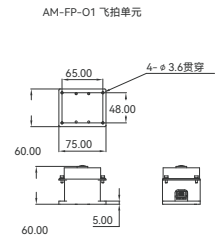
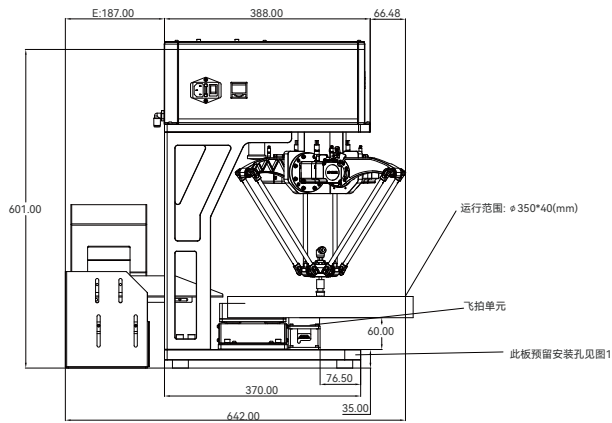
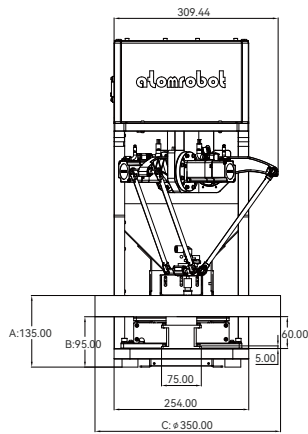


图1
G: M8螺丝沉头孔, (可用固定支架)
H: M6螺线孔, (安装托盘等)

AM-BL05系列



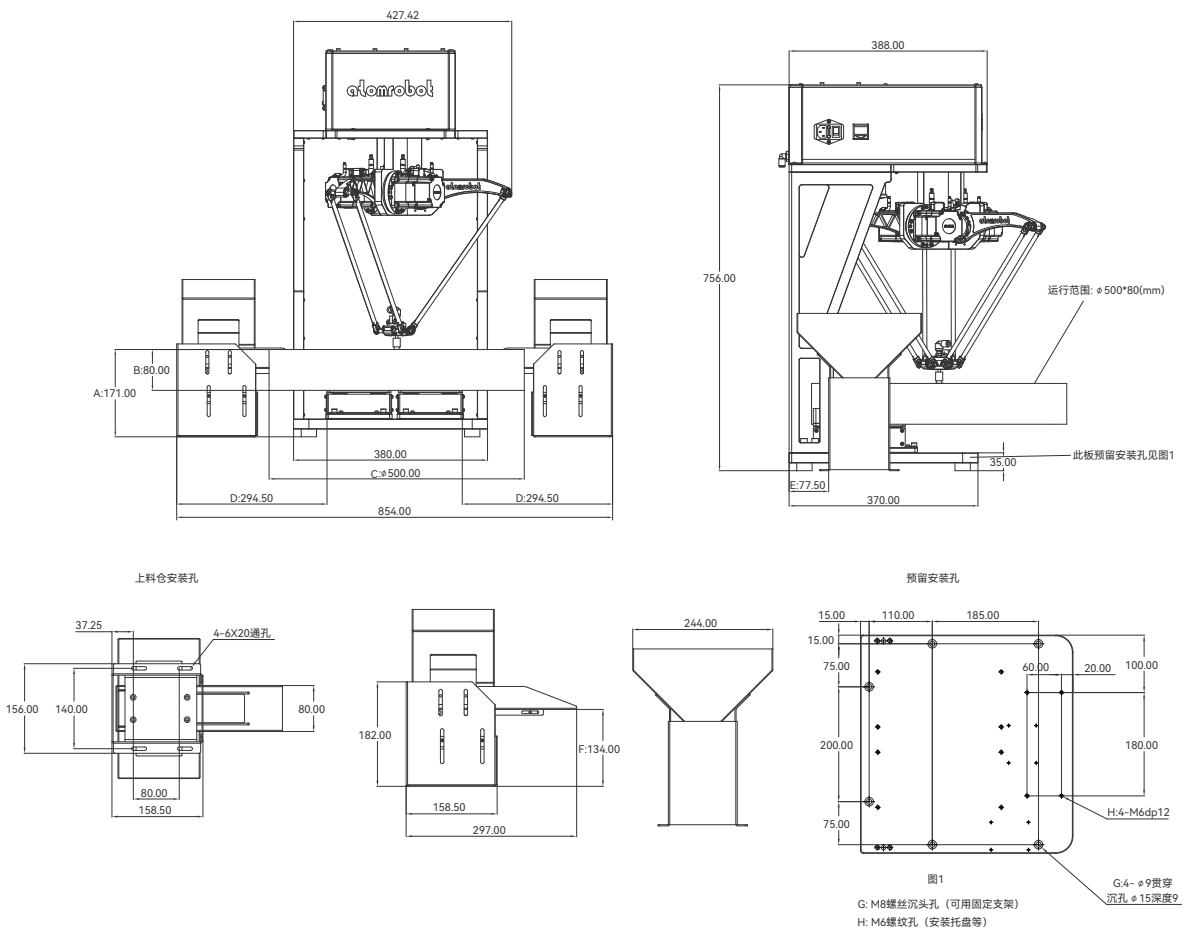
一款集成了Delta机器人、工业摄像头和电脑软件的一体化智能机器人工作站，能够智能识别细小零件，然后通过高速精准的机械手臂把零件摆放整齐，无论零件正反面，都能一眼看清，一手搞定。

型号及参数



型号	AM-BL05-S
电压	AC220V
功率	700W
尺寸	380mm*388mm*756mm
重量	40kg
运行范围	∅500mm*80mm
参考摆盘范围	300mm*230mm*80mm
速度	0.8秒/次
重复精度	±0.1mm
柔性震动盘尺寸	(125mm*180mm)*2
驱动方式	伺服电机
光源	矩形白光
震动方式	震动电机
相机分辨率	4024*3036
输入气源	0.4~0.6MPa
输出气压	-90~300KPa
供气管径	6mm

尺寸图

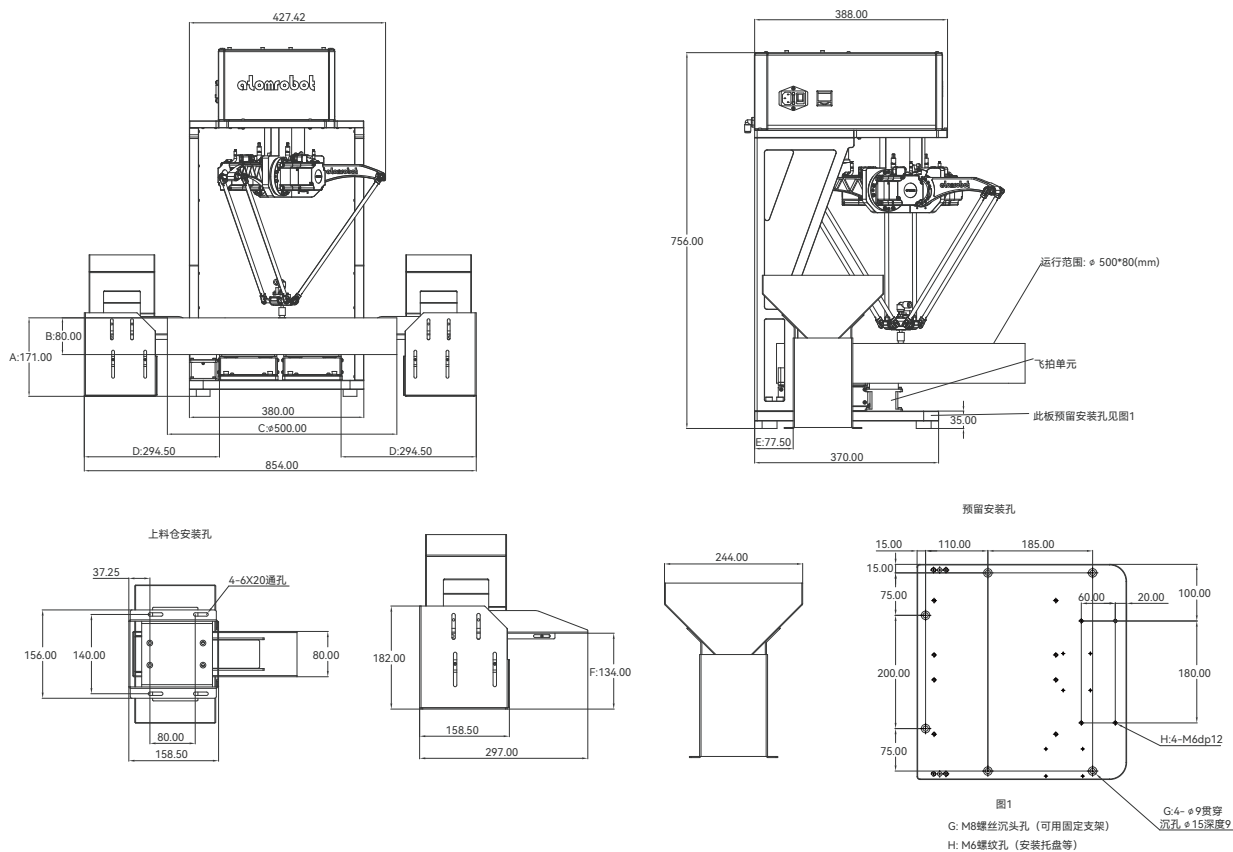


型号及参数

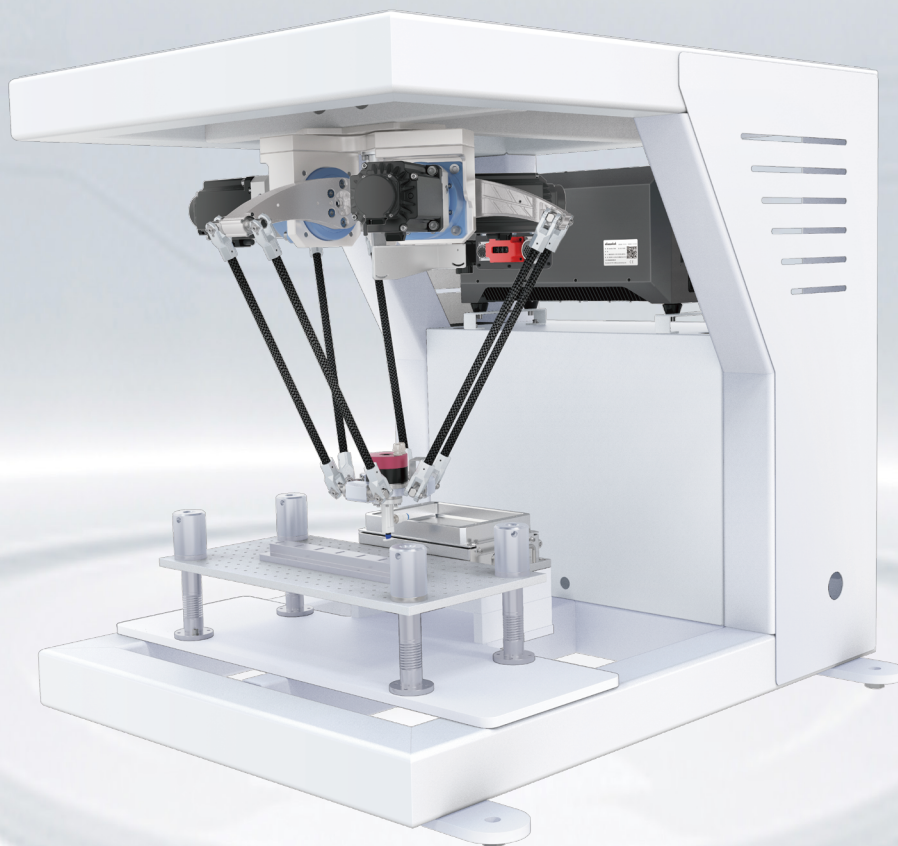


型号	AM-BL05-S-FP
电压	AC220V
功率	700W
尺寸	380mm*388mm*756mm
重量	40kg
运行范围	∅500mm*80mm
参考摆盘范围	300mm*180mm*80mm
速度	0.8秒/次
重复精度	±0.1mm
柔性震动盘尺寸	(125mm*180mm)*2
驱动方式	伺服电机
光源	矩形白光
震动方式	震动电机
相机分辨率	4024*3036
飞拍相机分辨率	1280*1024
输入气源	0.4~0.6MPa
输出气压	-90~300KPa
供气管径	6mm

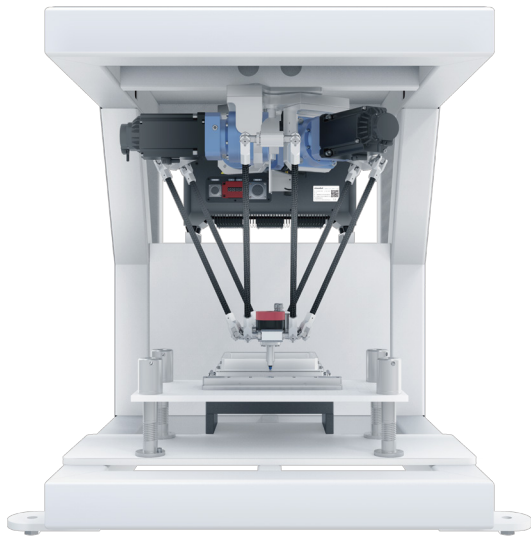
尺寸图



AM-BL05Ultra系列

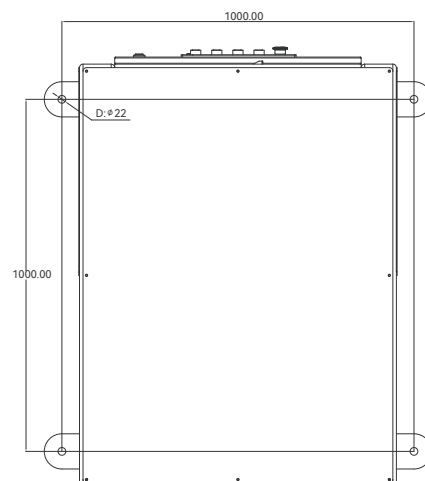
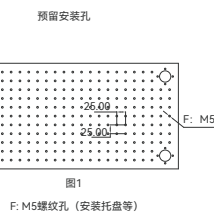
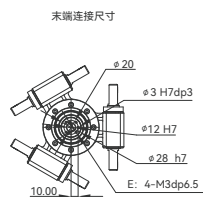
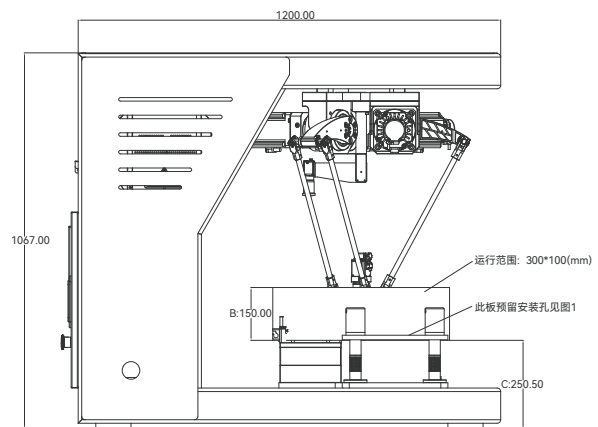
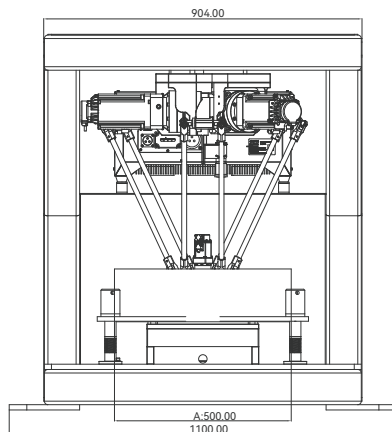


一款集成了高性能Delta机器人、驱控一体控制柜、工业摄像头和可自定义编程控制软件的一体化智能机器人工作站，支持双随动，最大负载可达3kg，重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ ，多种形式末端夹具自由选择，轻松搞定各种物料的分拣、装配等。



型号	AM-BL05Ultra
电源	单/三相AC220V
功率	3100W
尺寸	1100mm*1220mm*1067mm
重量	410kg
运行范围	Ø500mm*150mm
速度	0.2秒/次
重复精度	±0.02mm
柔性震动盘尺寸	240mm*174mm
驱动方式	伺服电机
光源	背部白光
震动方式	震动电机
相机分辨率	4024*3036
最大负载	3kg
允许负载最大旋转惯量	0.0078kg·m ²
供气管径	定制

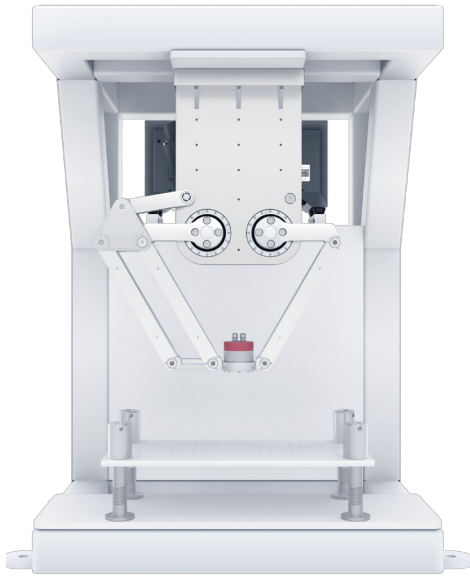
尺寸图



AM-BLT03Ultra系列

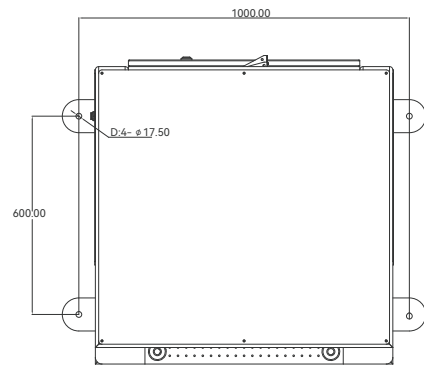
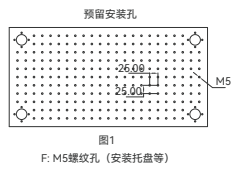
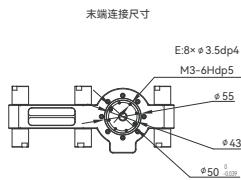
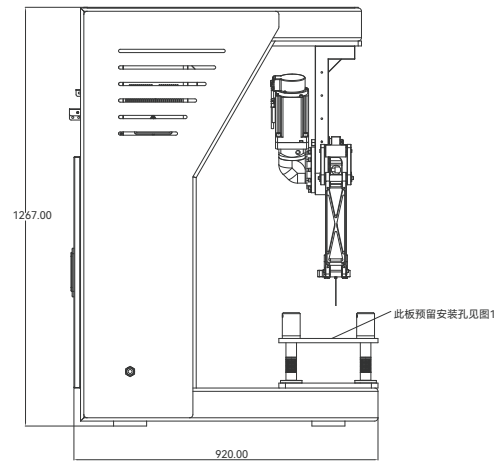
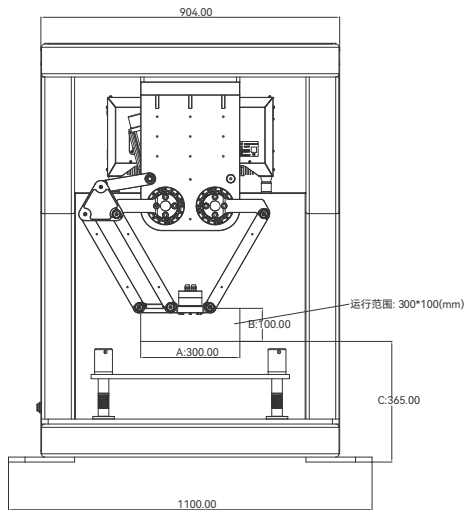


一款集成了高性能二轴并联机器人、驱控一体控制柜、可自定义编程控制软件的一体化智能机器人工作站，镁合金臂体设计，最大负载可达5kg，重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ ，末端支持增加旋转轴设计，适用于平面的高速分拣和装配作业。



型号	AM-BLT03Ultra
电源	单/三相AC220V
功率	3100W
尺寸	1100mm*920mm*1267mm
重量	400kg
运行范围	300mm*100mm
速度	0.2秒/次
重复精度	±0.02mm
驱动方式	伺服电机
最大负载	5kg
允许负载最大旋转惯量	0.25kg·m ²

尺寸图



合作伙伴



服务承诺

服务理念



客户 第一

服务 先行

服务追求



2 小时响应



24 小时抵达



72 小时解决

- 一直以来，我们将为客户提供“极致的服务”写进阿童木机器人核心价值观，满足客户的全方位需求是阿童木机器人努力践行的承诺。2小时响应，24小时抵达，72小时解决问题是我们始终坚持的售后服务追求。
- 我们致力于为客户提供完善的服务网络，时刻保持与客户的紧密沟通，确保我们售出的每套机器人系统都能长期稳定地运行。
- 呼叫中心为客户提供24小时全方位服务，我们用心沟通，及时解答疑难问题，通过最优质的售后维修服务，不断提升设备运转率，为用户的生产保驾护航。
- 我们拥有充足的备件库存、先进的仓储管理系统、及时快速的配送体系，以免除客户的售后之忧。

阿童木机器人

www.tjchenxing.com

400-653-7789

天津总部

辰星(天津)自动化设备有限公司
天津滨海新区泰达智能无人装备产业园29号厂房
400-653-7789

苏州子公司

辰星(苏州)自动化设备有限公司
江苏省苏州市吴江经济技术开发区交通南路1268号
0512-63161326

深圳子公司

深圳小百自动化科技有限公司
深圳宝安区西乡街道华丰机器人产业园 C栋1楼厂房
0755-23148852

昆山子公司

江苏小野智能装备有限公司
昆山市张浦镇振新东路振新东路浩盛工业园 C-6
0512-87886505

成都子公司

四川省成都市郫都区郫筒街道创智南一路
绿地银座B栋
400-653-7789

无锡子公司

无锡辰星时代技术有限公司
江苏省无锡市惠山区洛社镇新顺路188号
400-653-7789

关注我们了解更多



官方服务号



官方订阅号



官方抖音号