

经济型SCARA机器人

高速度 | 高精度 | 高可靠性 | 高防护等级



阿童木机器人

www.tjchenxing.com

400-653-7789

天津总部

天津阿童木机器人股份有限公司
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



官方服务号



官方订阅号



官方抖音号

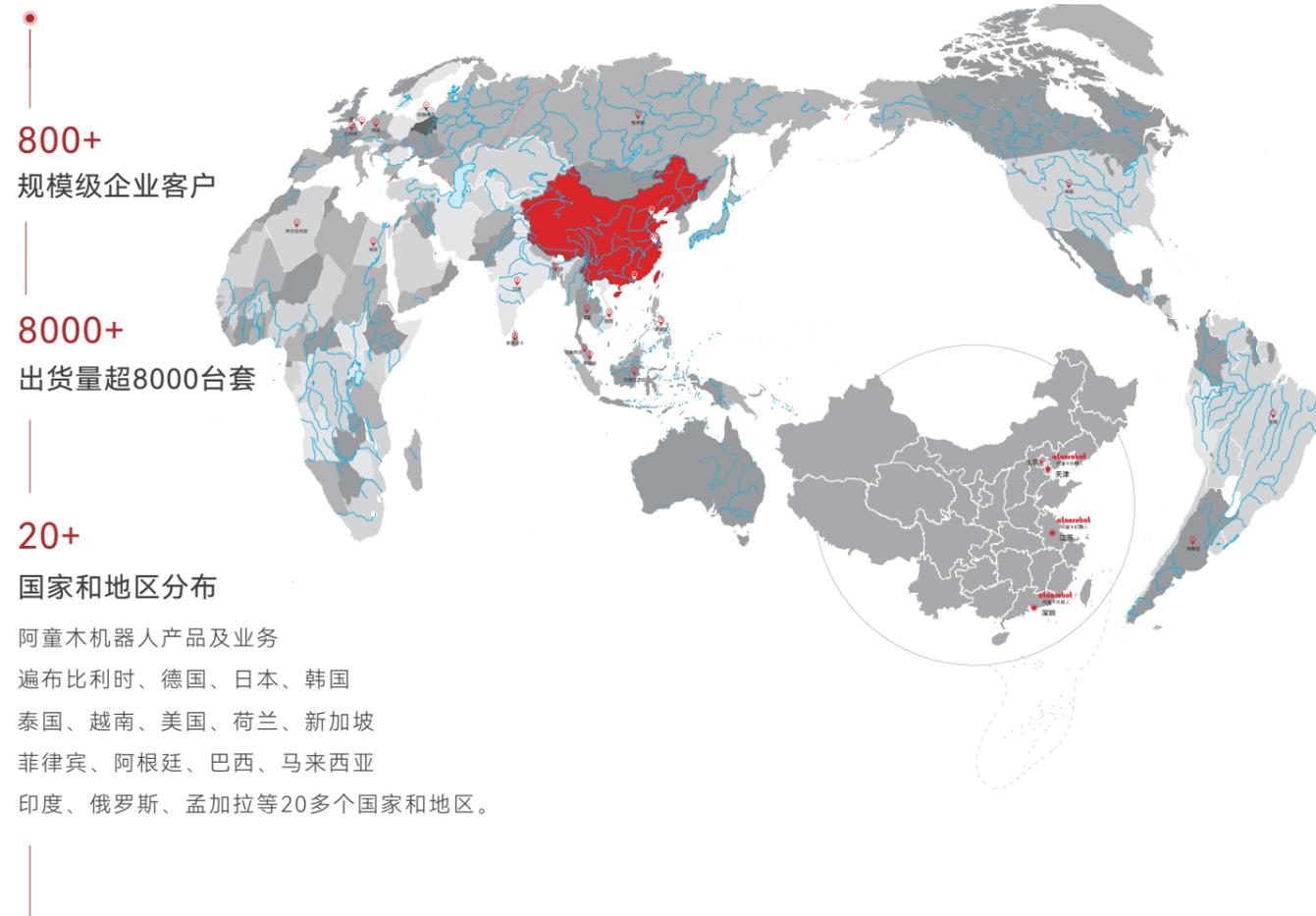
CONTENT

产品目录

01	公司简介	
	M-BD 系列	01/08
	产品简介	01
	M-04BD	07
	M-05BD	08
	M-06BD	09
	M-07BD	10
02	M-GD 系列	11/20
	产品简介	11
	M-07GD	17
	M-08GD	18
	M-09GD	19
	M-10GD	20
03	控制柜	21/26
04	合作伙伴	27/28

From

全球业务分布



★ 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，并联机器人全系列产品欧盟CE认证和中国CR认证。

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、SCARA机器人、协作码垛工作站、自主驱控系统、高速运动控制系统、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轻型机器人专家，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、锂电等细分行业客户提供工业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与数字化、智能化升级。

公司总部位于天津，在江苏苏州、昆山、南京、无锡，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家规模级企业客户，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。

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

M-04-BD M-05-BD

M-06-BD M-07-BD

该系列工业机器人是水平多关节四自由度机器人。具有动作灵活、结构紧凑、动态性能好、运动重复性高的特点。关节采用模块化设计及组装，便于安装和维护可有效代替 10Kg 以下的轻体力劳动。



典型应用

- 电焊
- 上下料
- 部件组装
- 切断装置
- 传送带跟踪
- 视觉检验
- 计量分配
- 物料搬运

特点

- 高精度、准确快速识放物料
- 安装空间小、运行速度快
- 拥有较高的灵活性与通用性
- 可实现多种复杂运动
- 可与多台机械手同时协调工作

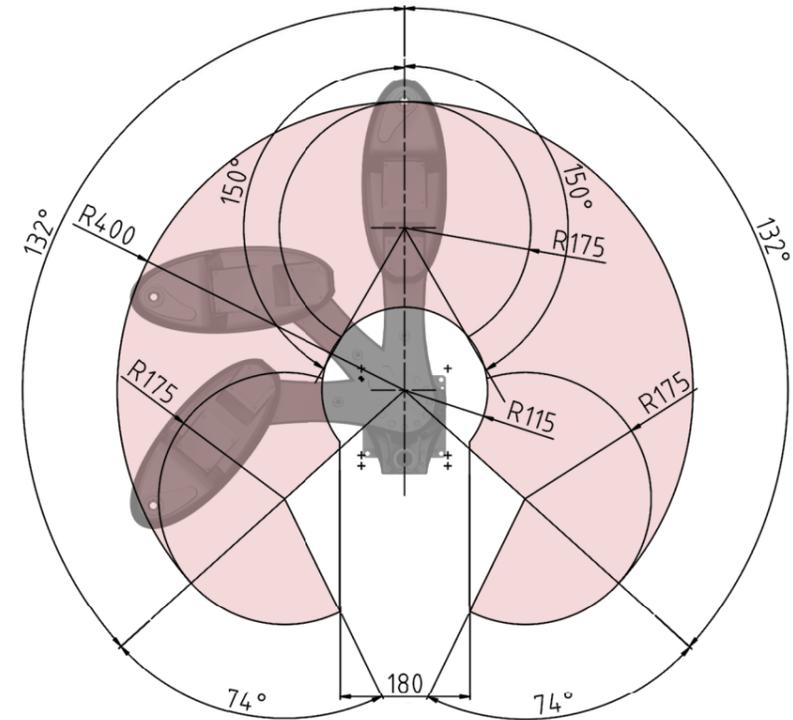
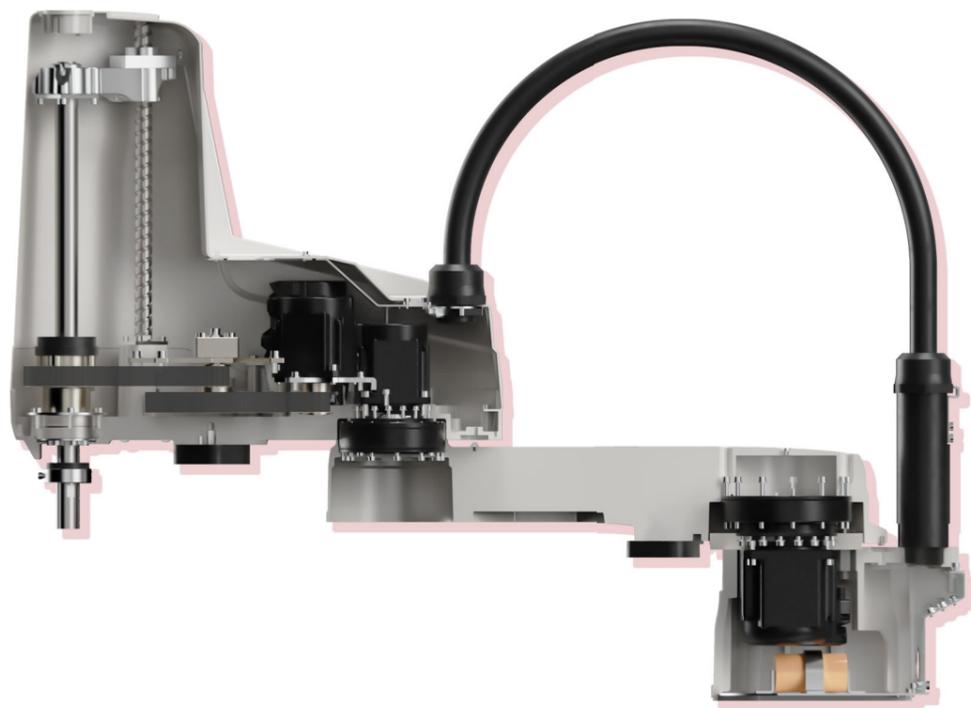
型号： M-04-BD

产品大类：经济型水平多关节机器人 传动结构：BD-标准带传动

关节臂总长：04-400
06-610/600

轻量化设计

更低能耗 · 更高性能



动作范围
X轴限位器位置: 134°
Y轴限位器位置: 154°



机器人臂展范围 400~610mm，大臂旋转角度可达 ±132°，小臂旋转角达到 ±154°，工作空间最大可覆盖直径 1220mm 的广扇形区域，可满足多工位长距离的搬运、分拣和装配作业。

M04BD
M05BD
M06BD
M07BD
M07GD
M08GD
M09GD
M10GD
控制柜
合作伙伴

M04BD
M05BD
M06BD
M07BD
M07GD
M08GD
M09GD
M10GD
控制柜
合作伙伴

产品细节

产品细节

M04BD
M05BD
M06BD
M07BD
M07GD
M08GD
M09GD
M10GD
控制柜
合作伙伴

M04BD
M05BD
M06BD
M07BD
M07GD
M08GD
M09GD
M10GD
控制柜
合作伙伴



高拓展性

中空轴与机身预留孔位设计可方便安装各类客制化配件，满足用户多种应用需求

背部细节



线缆与末端器件的电气路采用背部输入小臂输出的方式，便于末端装置的线/气路排布



丰富接口

为客户提供丰富的接口类型，满足与各类末端气动元器件、工业相机的通信功能

线束设计

采用密封及防松设计，进一步提高机器人的防护等级和使用时限



材质处理

舒适的接触质感，耐磨、耐脏、抗损伤，具备较强的环境适应能力

内部传动

采用特殊传动机构将扭矩传递至末端，进一步减小运动部件的转动惯量，兼顾运动速度及负载能力



技术参数 - M04BD

atomrobot
阿童木机器人



M04BD	4	150	F	Atombox-4s	5L: 5m 10L: 10m	通用控制器、控制轴数	安全标准	选配件 A	选配件 B	绝对数据 备用电池
--------------	----------	------------	----------	-------------------	----------------------------------	-------------------	-------------	--------------	--------------	------------------

※ 控制器的详情请参阅 Atombox 产品目录或网站。

●基本规格：

轴规格	X轴	Y轴	Z轴	R轴
机械臂长度	225mm	175mm	150mm	—
旋转范围	±132°	±150°	—	±360°
马达输出到 AC	200W	100W	100W	100W
减速机构	传动方式	马达-减速器 减速机-输出	直接连接	同步带
重复定位精度※1	±0.01mm			
最高速度	6m/sec			
最大搬运重量	4kg (3kg ※4)			
标准周期时间: 2kg 可搬运时※2	0.40sec			
R轴容许惯性力矩※3	0.05kgm ² (0.05kgfcm ²)			
用户接线	0.2sq*10根			
用户配管(外径)	Ø4*3			
动作极限设置	1. 软限制 2. 机械限位器 (X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度	选配: 5m、10m			
主机重量	17kg			

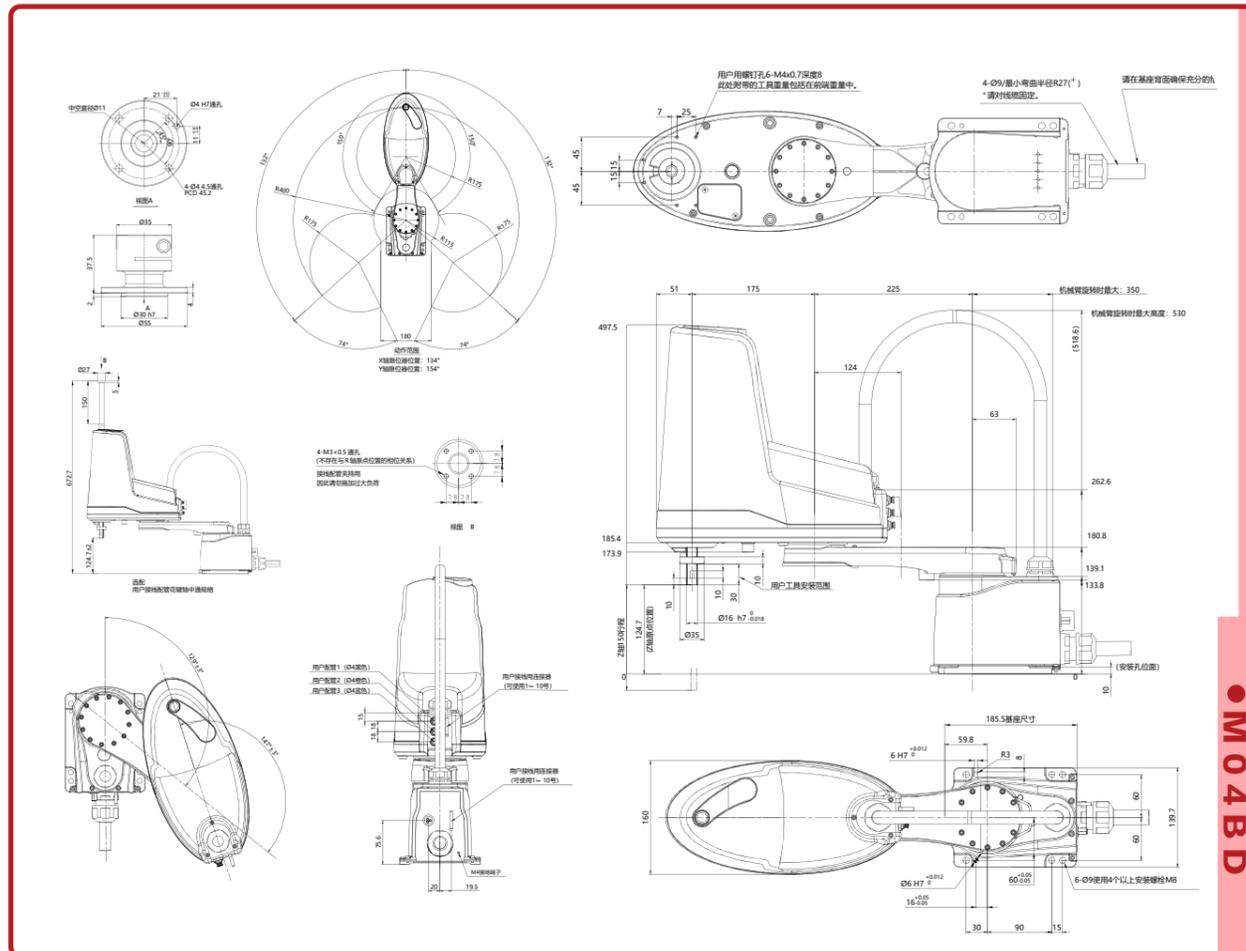
- ※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。
- ※2. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返、粗定位拱形动作时。
- ※3. 需要根据实际的使用环境来输入惯性力矩。
- ※4. 安装工具法兰、用户配线配管中通轴时，最大可搬运重量为 3kg。

●适用控制器：

控制器	电源功率	运行方法
Atombox-4s	最大支持 8000W	程序、远程命令 联机指令

※通过追加 X、Y 轴的机械限位器，可限制可动范围。
(出厂时为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)
※为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。
详情请参阅产品手册(设置手册)

产品手册(设置手册)可从本公司网站下载。
<https://www.tjchenxing.com/>



●M04BD

atomrobot
阿童木机器人

技术参数 - M05BD

M05BD	200	F	Atombox-4s	4: 4kg、6: 6kg 10: 10kg	通用控制器、控制轴数	安全标准	选配件 A	选配件 B	绝对数据 备用电池
--------------	------------	----------	-------------------	---	-------------------	-------------	--------------	--------------	------------------

※ 控制器的详情请参阅 Atombox 产品目录或网站。

●基本规格：

轴规格	X轴	Y轴	Z轴	R轴
机械臂长度	235mm	275mm	200mm	—
旋转范围	±134°	±152°	—	±360°
马达输出到 AC	400W	200W	200W	200W
减速机构	传动方式	马达-减速器 减速机-输出	直接连接	同步带
重复定位精度※1	±0.01mm			
最高速度	8.6m/sec			
最大搬运重量	4kg 或 6kg 或 10kg (3kg 或 5kg 或 9kg ※4)			
标准周期时间: 2kg 可搬运时※2	0.36sec			
R轴容许惯性力矩※3	0.3kgm ²			
用户接线	0.2sq*20根			
用户配管(外径)	Ø6*3			
动作极限设置	1. 软限制 2. 机械限位器 (X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度	选配: 5m、10m			
主机重量	24kg			

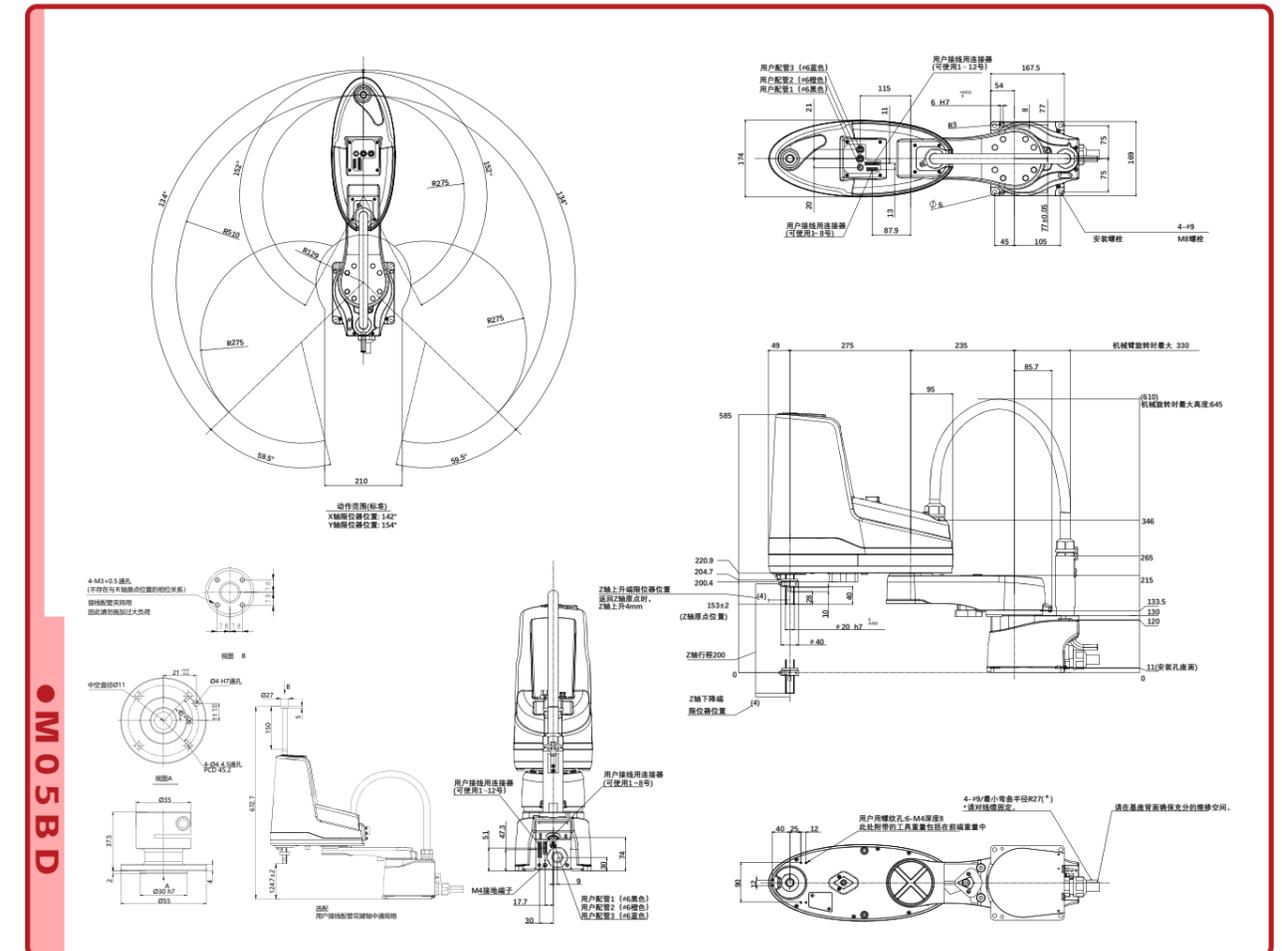
- ※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。
- ※2. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返、粗定位拱形动作时。
- ※3. 根据前端重量、R轴惯性力矩偏移量的设定自动设定加速度系数。
- ※4. 安装工具法兰、用户配线配管中通轴时，最大可搬运重量为 3kg 或 5kg 或 9kg。

●适用控制器：

控制器	电源功率	运行方法
Atombox-4s	最大支持 8000W	程序、远程命令 联机指令

※通过追加 X、Y 轴的机械限位器，可限制可动范围。
(出厂时为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)
※为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。
详情请参阅产品手册(设置手册)

产品手册(设置手册)可从本公司网站下载。
<https://www.tjchenxing.com/>



●M05BD

技术参数 - M06BD

atomrobot
阿童木机器人



atomrobot
阿童木机器人

技术参数 - M07BD

M06BD

机器人主机
最大搬运重量
6: 6kg
10: 10kg

200

F

电缆长度
5L: 5m
10L: 10m

Atombox-4s

适用控制器、控制轴数

安全标准

选配件 A

选配件 B

绝对数据备用电池

※控制器的详情请参阅 Atombox 产品目录或网站。

●基本规格：

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴
旋转范围		±134°	±152°	—	±360°
马达输出到 AC		400W	200W	200W	200W
减速机	传动方式	马达-减速机 减速机-输出	直接连接	同步带	同步带
重复定位精度※1		±0.01mm	±0.01mm	±0.01°	—
最高速度		8.6m/sec	—	2600°/sec	—
最大搬运重量		6kg 或 10kg (5kg 或 9kg ※4)	—	—	—
标准周期时间: 2kg 可搬运时※2		0.36sec	—	—	—
R轴容许惯性力矩※3		0.3kgm ²	—	—	—
用户接线		0.2sq*20 根	—	—	—
用户配管 (外径)		Ø6*3	—	—	—
动作极限设置		1. 软限制 2. 机械限位器 (X、Y、Z轴)	—	—	—
机器人电缆长度		标准: 5m、10m	—	—	—
主机重量		25kg	—	—	—

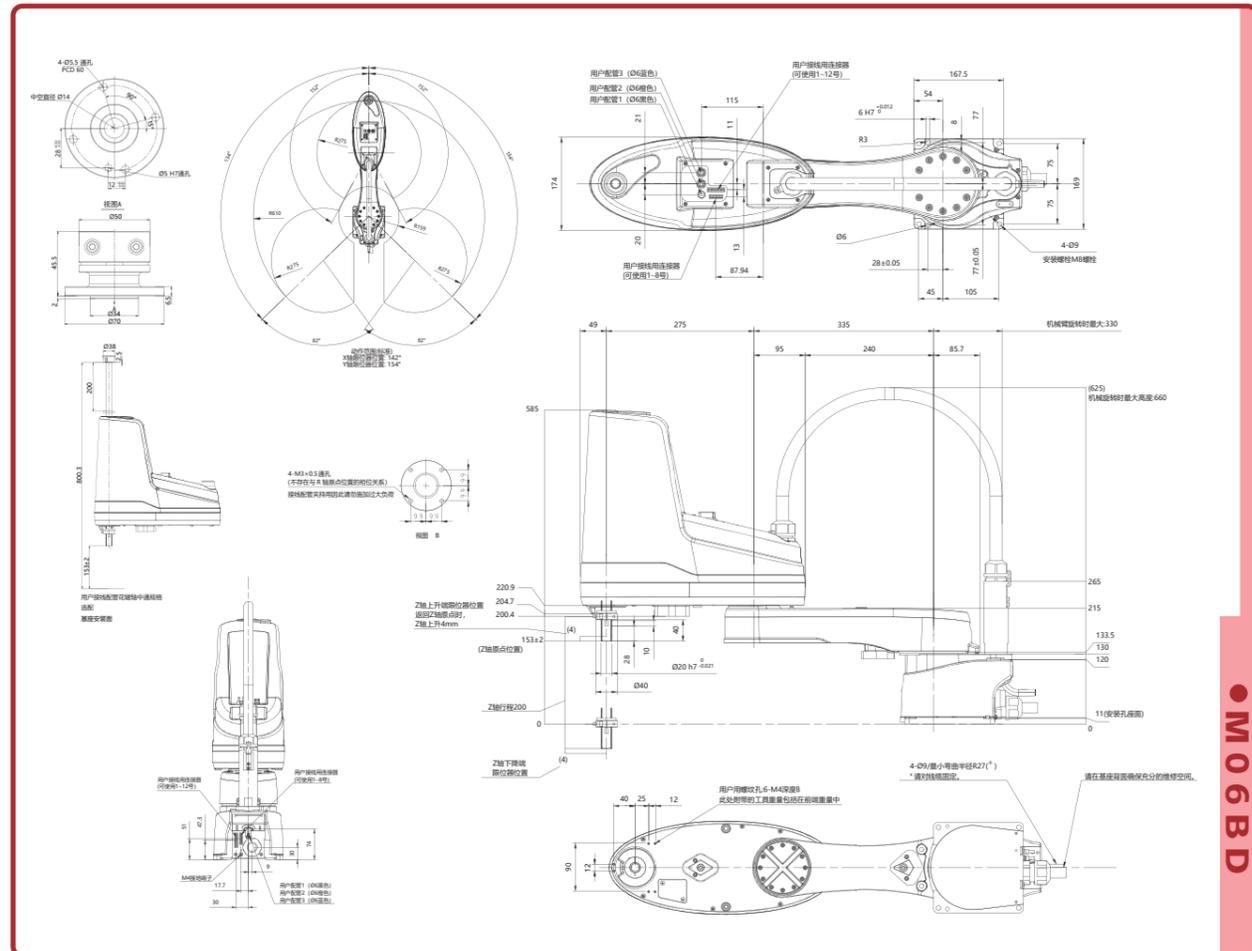
●适用控制器：

控制器	电源功率	运行方法
Atombox-4s	最大支持 8000W	程序、远程命令 联机指令

※通过追加 X、Y 轴的机械限位器，可限制可动范围。
(出厂时为最大可动范围)
详情请参阅产品手册 (设置手册)。
※为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具 (选配件) 进行设置。
详情请参阅产品手册 (设置手册)。

产品手册 (设置手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.tjchenxing.com/>

- ※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y 轴)。
- ※2. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返，粗定位拱形动作时。
- ※3. 根据前端重量、R 轴惯性力矩偏移量的设定自动设定加速度系数。
- ※4. 安装工具法兰、用户配线配管中通过轴时，最大可搬运重量为 5kg 或 9kg。



●M06BD

M07BD

机器人主机
最大搬运重量
6: 6kg
10: 10kg

200

F

电缆长度
5L: 5m
10L: 10m

Atombox-4s

适用控制器、控制轴数

安全标准

选配件 A

选配件 B

绝对数据备用电池

※控制器的详情请参阅 Atombox 产品目录或网站。

●基本规格：

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴
旋转范围		±134°	±152°	—	±360°
马达输出到 AC		400W	200W	200W	200W
减速机	传动方式	马达-减速机 减速机-输出	直接连接	同步带	同步带
重复定位精度※1		±0.01mm	±0.01mm	±0.01°	—
最高速度		8.6m/sec	—	2600°/sec	—
最大搬运重量		6kg 或 10kg (5kg 或 9kg ※4)	—	—	—
标准周期时间: 2kg 可搬运时※2		0.36sec	—	—	—
R轴容许惯性力矩※3		0.3kgm ²	—	—	—
用户接线		0.2sq*20 根	—	—	—
用户配管 (外径)		Ø6*3	—	—	—
动作极限设置		1. 软限制 2. 机械限位器 (X、Y、Z轴)	—	—	—
机器人电缆长度		标准: 5m、10m	—	—	—
主机重量		26kg	—	—	—

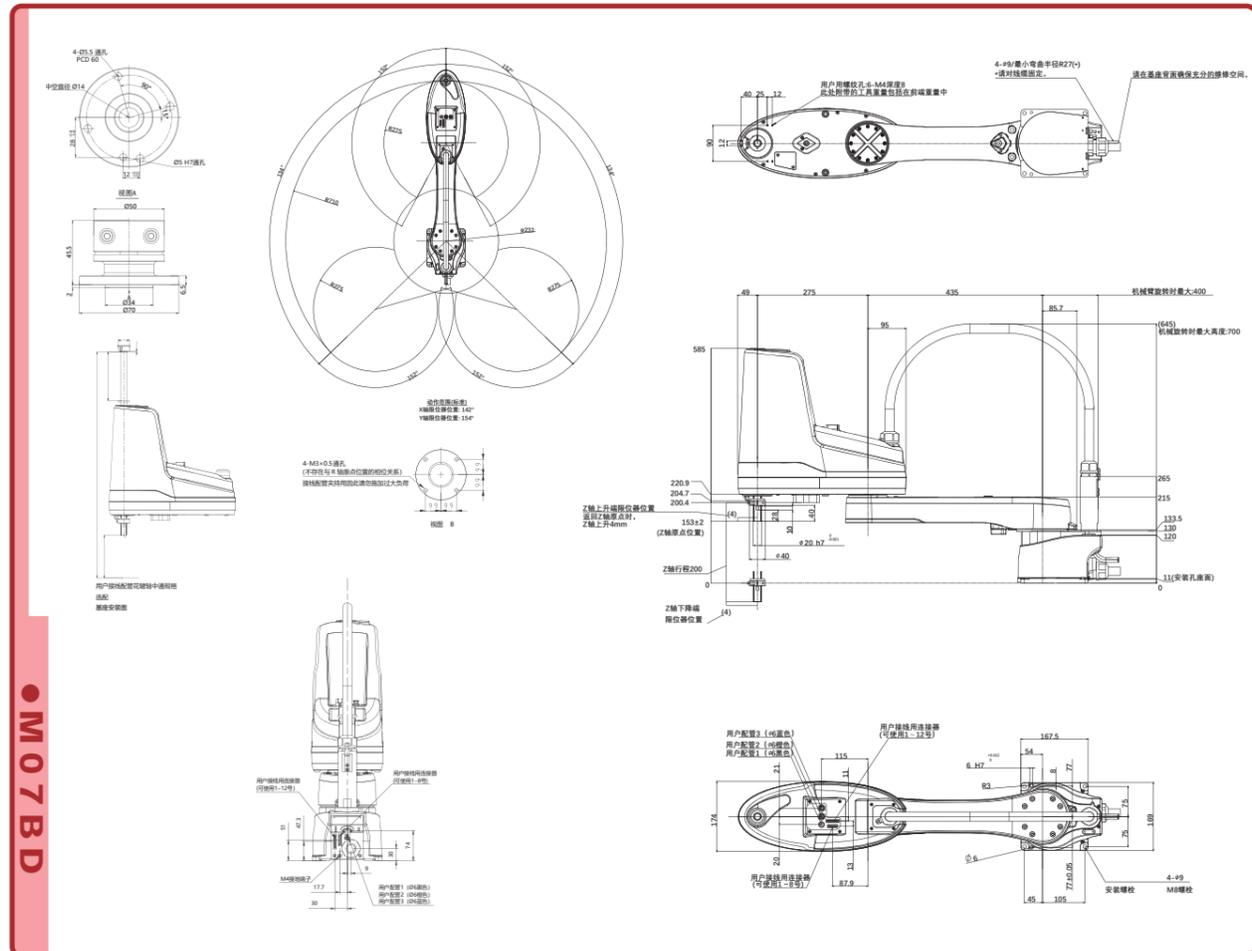
●适用控制器：

控制器	电源功率	运行方法
Atombox-4s	最大支持 8000W	程序、远程命令 联机指令

※通过追加 X、Y 轴的机械限位器，可限制可动范围。
(出厂时为最大可动范围)
详情请参阅产品手册 (设置手册)。
※为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具 (选配件) 进行设置。
详情请参阅产品手册 (设置手册)。

产品手册 (设置手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.tjchenxing.com/>

- ※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y 轴)。
- ※2. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返，粗定位拱形动作时。
- ※3. 根据前端重量、R 轴惯性力矩偏移量的设定自动设定加速度系数。
- ※4. 安装工具法兰、用户配线配管中通过轴时，最大可搬运重量为 5kg 或 9kg。



●M07BD

M-07-GD M-08-GD

M-09-GD M-10-GD



该系列工业机器人是水平多关节四自由度机器人。具有动作灵活、结构紧凑、动态性能好、运动重复性高的特点。关节采用模块化设计及组装，便于安装和维护可有效代替 20Kg 以下的轻体力劳动。

典型应用

- 上下料
- 部件组装
- 锁紧装置
- 传送带跟踪
- 视觉检验
- 物料搬运

特点

- 高精度，适用于对精确度要求较高的工业生产场景
- 高速度，大幅度提高生产效率，投资回报周期短
- 高负载，有效提高搬运能力
- 较大的 R 轴允许惯性力矩，兼容度高，末端应用更加丰富
- 模块化设计，易于安装维护

型号： M-07-GD

产品大类：经济型水平多关节机器人 传动结构：GD-标准齿轮传动

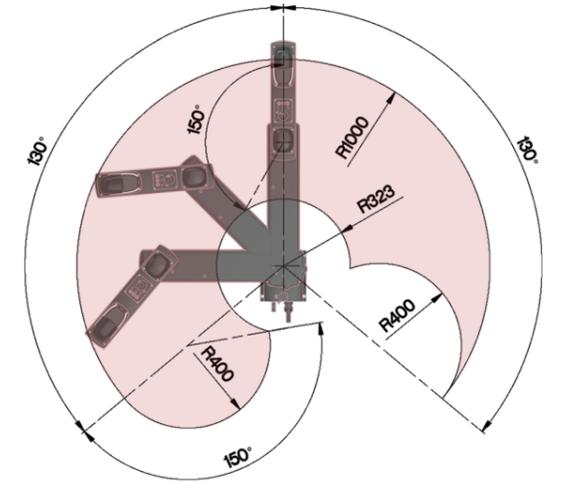
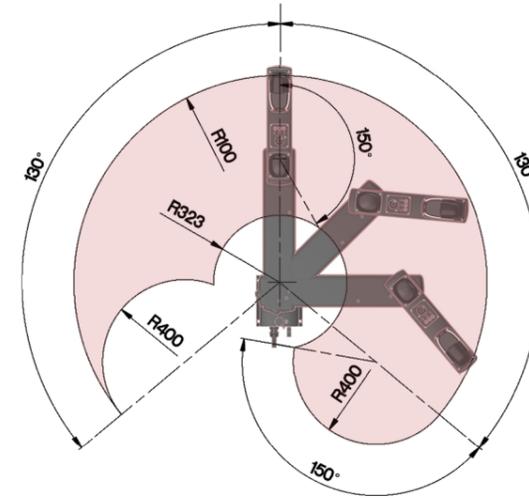
关节臂总长：07-700
08-800
10-1000

核心配置

工作空间

无带式传动

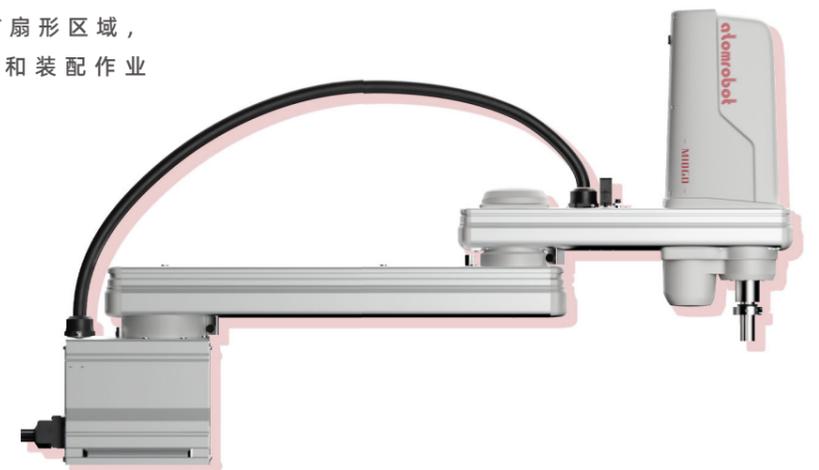
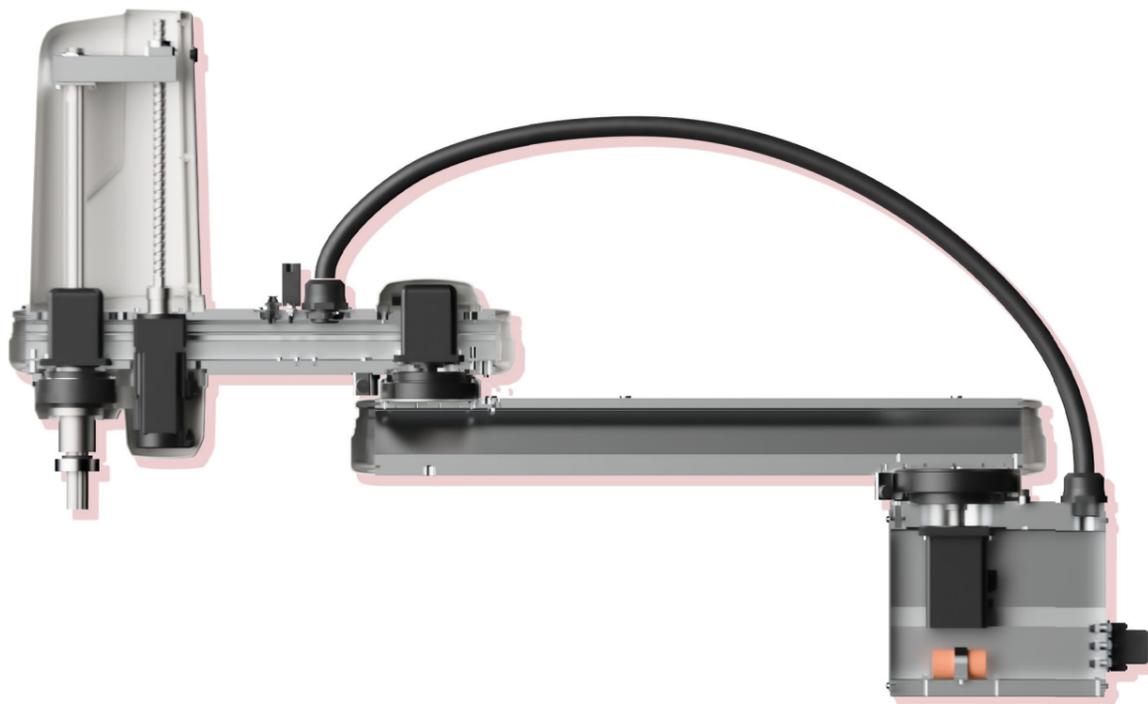
更高精度 · 更低噪音



高
负
载

大
空
间

机器人臂展范围 700~1000mm，大臂旋转角度可达 $\pm 130^\circ$ ，小臂旋转角达到 $\pm 150^\circ$ ，工作空间最大可覆盖直径 2000mm 的广扇形区域，可满足多工位长距离的搬运、分拣和装配作业



M04BD
M05BD
M06BD
M07BD
M07GD
M08GD
M09GD
M10GD
控制柜
合作伙伴

M04BD
M05BD
M06BD
M07BD
M07GD
M08GD
M09GD
M10GD
控制柜
合作伙伴

产品细节

产品细节



高拓展性

中空轴与机身预留孔位设计可方便安装各类客制化配件，满足用户多种应用需求



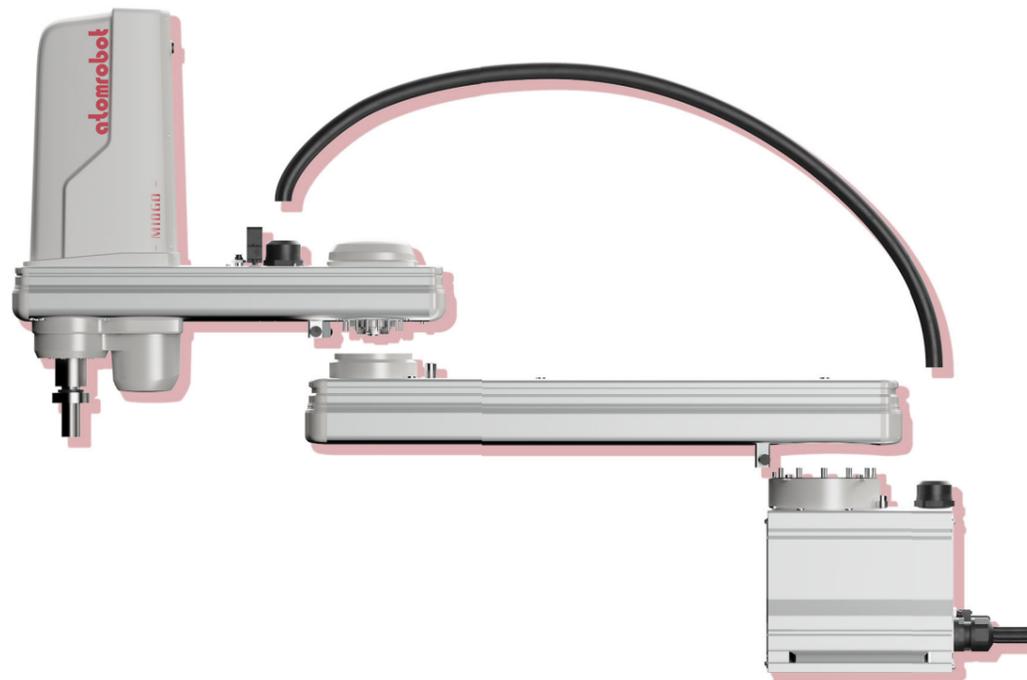
接口设置

为客户提供丰富的接口类型，满足各类末端气动元器件、传感器工业相机的连接和通信



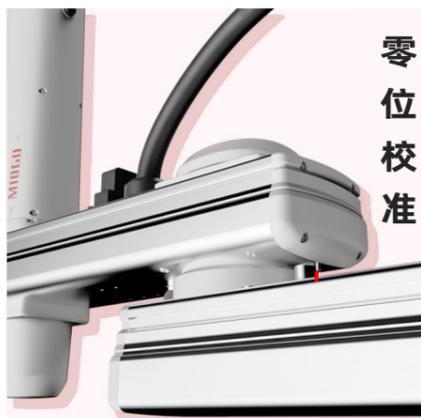
模块化

机身采用模块化设计，部件通用率高达70%，满足用户灵活的客制化需求



高效传动

采用无带式传动进一步提高机器的静谧性、运行效率和动作精度



零位校准

零位传感器隐藏于机身内部通过原点复归功能，机器人可自动校准零点位置，精准快速一致性高

外壳分体式设计进一步降低机器人的维护成本和维护难度

分体式设计



atomrobot

atomrobot

M04BD
M05BD
M06BD
M07BD
M07GD
M08GD
M09GD
M10GD
控制柜
合作伙伴

M04BD
M05BD
M06BD
M07BD
M07GD
M08GD
M09GD
M10GD
控制柜
合作伙伴

技术参数 - M09GD

技术参数 - M10GD



M09GD 20 F Atombox-4s

机器人主机 | 最大搬运重量 | 选装旋变编码器 | Z轴行程 | 标配法兰 | 电缆长度

通用控制器、控制轴数 | 安全标准 | 选配件 A | 选配件 B | 绝对数据备用电池

Z轴行程: 200: 200mm, 400: 400mm
 电缆长度: 5L: 5m, 10L: 10m

M10GD 20 F Atombox-4s

机器人主机 | 最大搬运重量 | 选装旋变编码器 | Z轴行程 | 标配法兰 | 电缆长度

通用控制器、控制轴数 | 安全标准 | 选配件 A | 选配件 B | 绝对数据备用电池

Z轴行程: 200: 200mm, 400: 400mm
 电缆长度: 5L: 5m, 10L: 10m

※ 控制器的详情请参阅 Atombox 产品目录或网站。

※ 控制器的详情请参阅 Atombox 产品目录或网站。

●基本规格：

轴规格	机械臂长度 旋转范围	X轴	Y轴	Z轴	R轴
		500mm ±130°	400mm ±150°	200mm —	400mm ±360°
马达输出到 AC		750W	400W	400W	200W
减速机构	传导方式	减速器		减速器	
		谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
重复定位精度※1		±0.02mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.004°
最高速度		9.2m/sec	—	2.3m/sec	1.7m/sec
最大搬运重量		20kg (19kg ※4)	—	—	—
标准周期时间: 2kg 可搬运时※2		0.42sec	—	—	—
R轴容许惯性力矩※3		1.0kgm ²	—	—	—
用户接线		0.2sq*20 根	—	—	—
用户配管 (外径)		Ø6*3	—	—	—
动作极限设置		1. 软限制 2. 机械限位器 (X、Y、Z 轴)			
机器人电缆长度		选配: 5m、10m			
主机重量		Z轴 200mm: 54kg	Z轴 400mm: 56kg	—	

- ※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y 轴)。
- ※2. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返、粗定位时。
- ※3. 加速度系数的设置存在限制。
- ※4. 安装工具法兰时，最大可搬运重量为 19kg。

●适用控制器：

控制器	电源功率	运行方法
Atombox-4s	最大支持 8000W	程序、远程命令 联机指令、点位跟踪

※通过追加 X、Y 轴的机械限位器，可限制可动范围。
 (出厂时为最大可动范围)
 详情请参阅产品手册 (设置手册)
 ※为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具 (选配件) 进行设置。
 详情请参阅产品手册 (设置手册)

产品手册 (设置手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.tjchenxing.com/>

●基本规格：

轴规格	机械臂长度 旋转范围	X轴	Y轴	Z轴	R轴
		600mm ±130°	400mm ±150°	200mm —	400mm ±360°
马达输出到 AC		750W	400W	400W	200W
减速机构	传导方式	减速器		减速器	
		谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
重复定位精度※1		±0.02mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.004°
最高速度		9.2m/sec	—	2.3m/sec	1.7m/sec
最大搬运重量		20kg (19kg ※4)	—	—	—
标准周期时间: 2kg 可搬运时※2		0.42sec	—	—	—
R轴容许惯性力矩※3		1.0kgm ²	—	—	—
用户接线		0.2sq*20 根	—	—	—
用户配管 (外径)		Ø6*3	—	—	—
动作极限设置		1. 软限制 2. 机械限位器 (X、Y、Z 轴)			
机器人电缆长度		选配: 5m、10m			
主机重量		Z轴 200mm: 56kg	Z轴 400mm: 58kg	—	

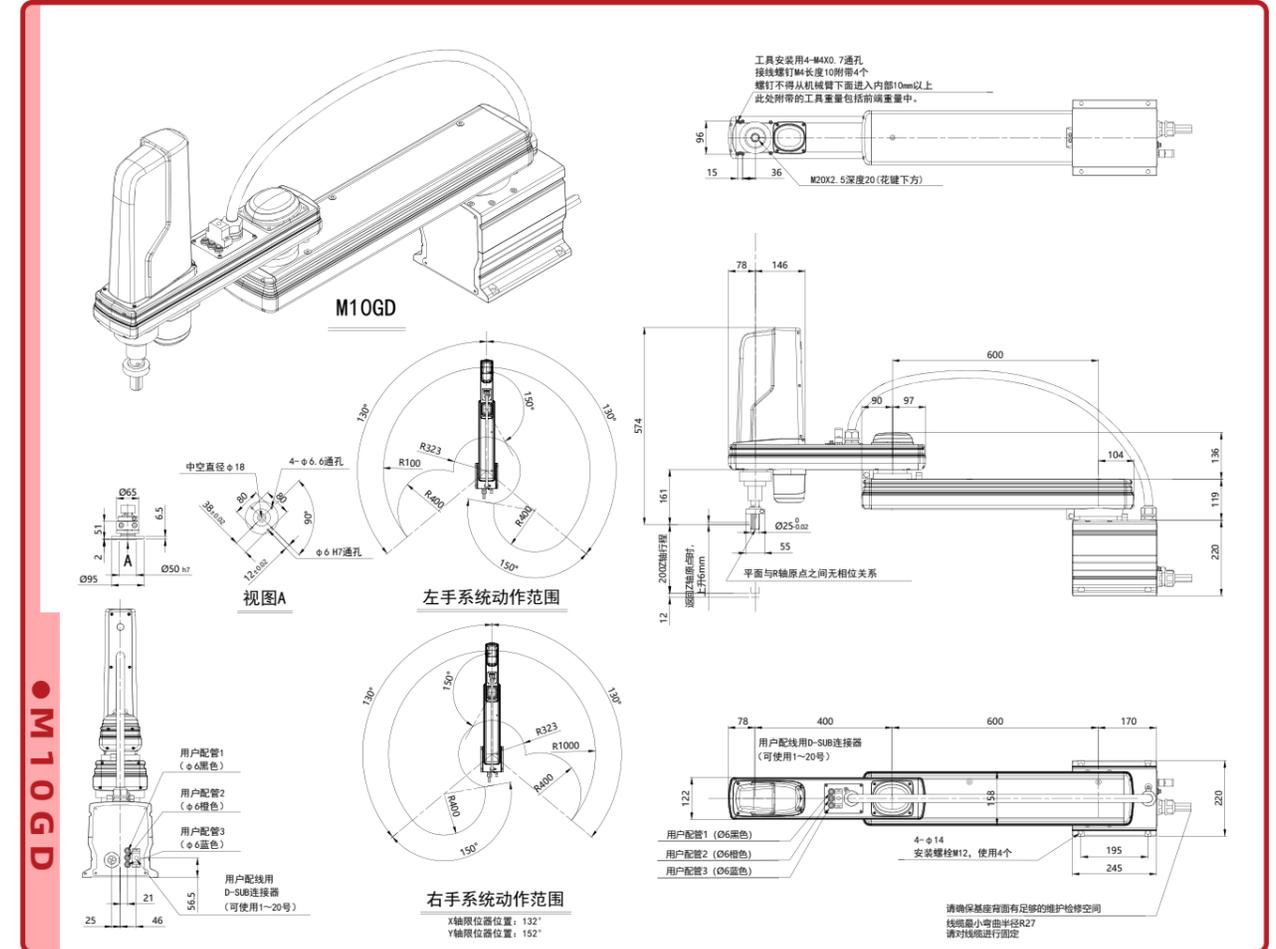
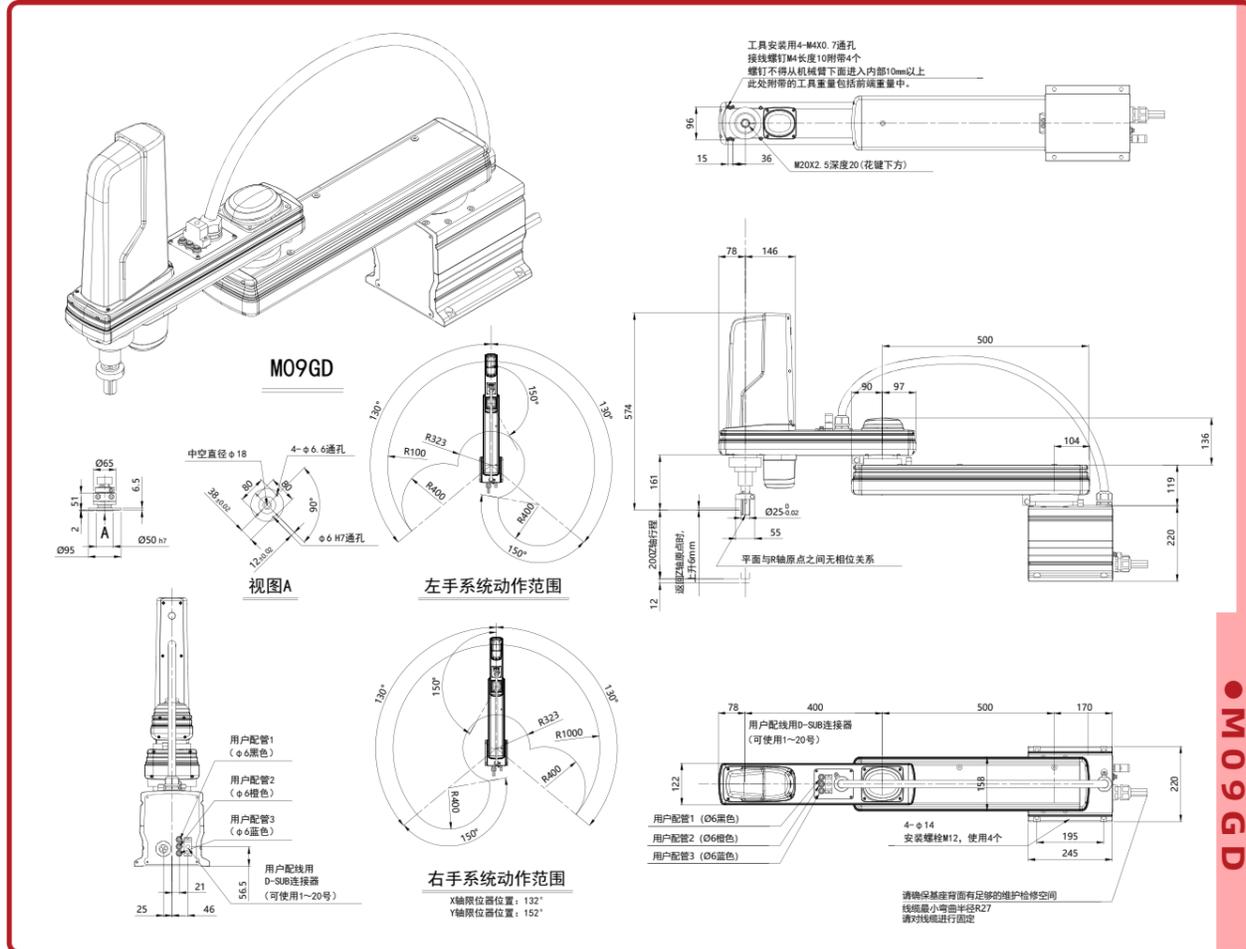
- ※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y 轴)。
- ※2. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返、粗定位时。
- ※3. 加速度系数的设置存在限制。
- ※4. 安装工具法兰时，最大可搬运重量为 19kg。

●适用控制器：

控制器	电源功率	运行方法
Atombox-4s	最大支持 8000W	程序、远程命令 联机指令、点位跟踪

※通过追加 X、Y 轴的机械限位器，可限制可动范围。
 (出厂时为最大可动范围)
 详情请参阅产品手册 (设置手册)
 ※为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具 (选配件) 进行设置。
 详情请参阅产品手册 (设置手册)

产品手册 (设置手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.tjchenxing.com/>



产品细节

产品细节

丰富的编程指令



搭载丰富编程指令，支持图形化与文本编程，快速适配复杂工序，简化操作流程，满足多行业柔性生产编程需求。

高精度视觉辅助定位



集成高精度视觉系统，精准辅助定位工件，动态修正偏差，提升抓取与装配精度，适配复杂工况下的柔性作业，精度可达±0.01mm。

图形化码垛编程

图形化编程简化操作，兼容多种包装，灵活应对食品、电子等行业的垛放需求。



多协议扩展

兼容TCP、Modbus Tcp、等主流通讯，可接入各类工业设备适应多元生产场景

传送带动态抓取



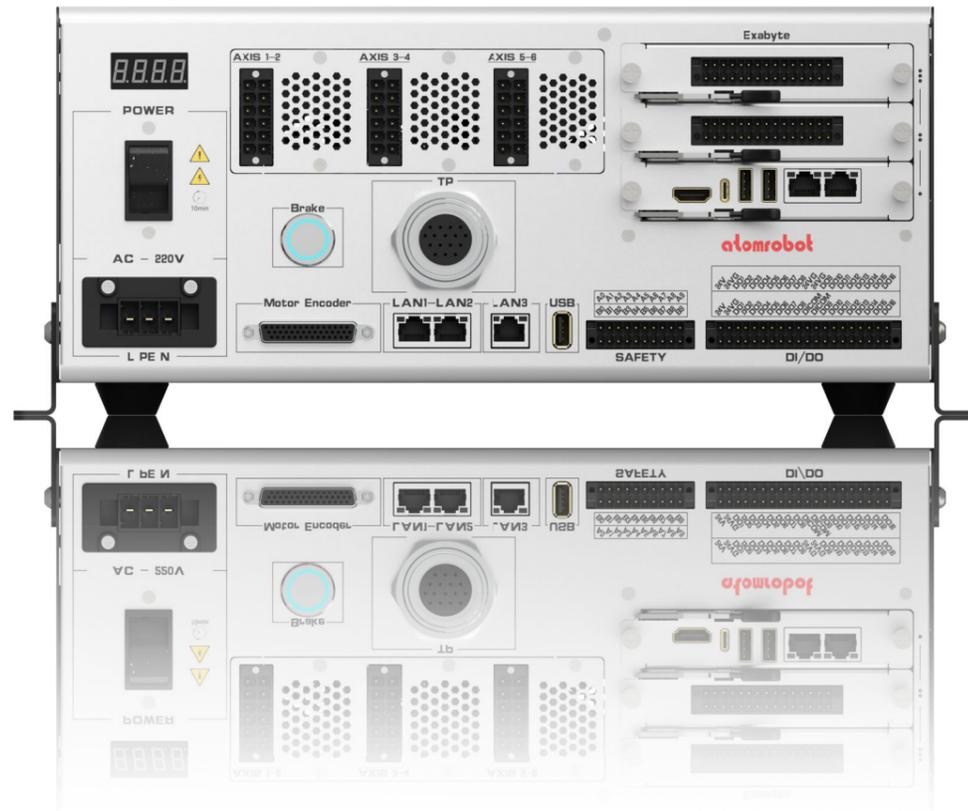
精准识别移动中的物料，实时适配传送带速度与位置变化，无需停顿即可稳定抓取，大幅提升流水线作业效率，抓取精度可达±0.1mm。

IO与运动轴扩展



具备强大的扩展能力，支持最多32路IO扩展，可灵活连接各种外部设备，如传感器、执行器、报警装置等，满足不同生产场景下的信号交互需求。支持额外2轴扩展，可根据实际应用需求增加外部轴，适应更复杂的生产工艺，提高设备的通用性和灵活性。

ABE 系列 - 技术参数



阿童木驱控一体控制柜

高性能 · 高集成



●外部接口参数：

规格	接口名称	描述	
		接口名称	描述
标配	ABE-Scara 主机	Ethernet	3 路 100Mbps x1(LAN3) 100Mbps x2 (LAN1;LAN2)
		USB	1 路 USB2.0
		用户数字量输入 IO	16 路
		用户数字量输出 IO	16 路
		STO 安全转矩关闭 IO	3 路输入
		示教器	千兆以太网通讯、1 路急停、1 路使能、24VDC 供电、WS28-16Z
		电机动力	4 路/6 路
		电机编码器	6 路
		主电源	单相 AC220V
		松开按钮	硬件开关，紧急情况下可手动松开，并拖动机械臂，正常情况下禁止使用
规格	EEADIO 扩展板	标准 IO 输出	4 路，PNP，24V300mA (需要外部供电)
		标准 IO 输入	4 路，NPN/PNP，DC24V
		模拟量电压输入	2 路，-10V~10V 精度 1%
		模拟量电流输入	2 路，0~20mA 精度 1%
		模拟量电压输出	2 路，-10V~10V 精度 1%
		模拟量电流输出	2 路，0~20mA 精度 1%
		标准 IO 输出	8 路，PNP，24V300mA (需要外部供电)
		差分编码器	2 路，5V 差分信号
		处理器	RK3588J
		内存	4G DDR3L
选配	EEENC 扩展板	网口	2 个 YT8531 千兆网口
		显示接口	1 个 HDMI 接口
		USB 接口	2 个 USB2.0 接口
		操作方式	USB 接口鼠标+键盘
		操作系统	Linux aarch64
规格	EEVISION	网口	2 个 YT8531 千兆网口
		显示接口	1 个 HDMI 接口
		USB 接口	2 个 USB2.0 接口
		操作方式	USB 接口鼠标+键盘
		操作系统	Linux aarch64

●电气参数：

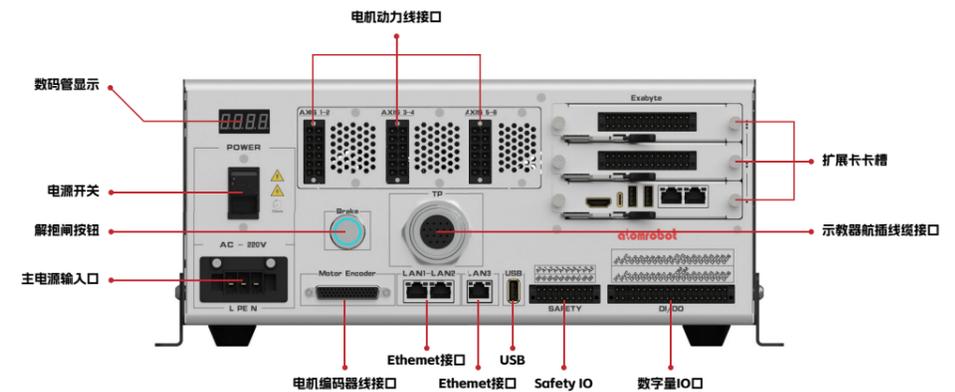
项目	描述	
电源参数	额定输入电压	单相 AC220V
	额定频率	50HZ
	最大输入电流	20A
输出参数	最大控制轴数	4 轴/6 轴
	最大可驱动电机功率和数量	MAX6 轴/MAX3200W
	单轴额定输出电流	6.8A
其他参数	单轴过载能力	3 倍额定
	能耗制动电阻	30Ω/200w
	抱闸控制电压	24V
	抱闸控制数量	4/6
	待机功耗	25W
功率器件散热	分体式散热器+24V 风扇	
开机时间	20s	

●环境参数：

项目	描述	
规格	存储温度	-30~70℃
	运行温度	-20℃~50℃(恒温)
	防护等级	IP20
	使用场所	室内，无腐蚀性气体、可燃性气体、油雾、水蒸汽、滴水或盐分等

●适配机器人：

项目	描述	
规格	ATM-并联机器人	/
	ATM-SCARA 机器人	✓
	ATM-协作码垛多工作站	✓



AtomBox 系列 - 技术参数

●外部接口参数：

规格	接口名称	描述
	Ethernet	3路1000Mbps x1 (GbE) 100Mbps x2 (FE1, FE2)
	USB	1路, USB2.0
	外部扩展编码器 EXTENV	2路, 适配5V差分增量式编码器
	系统数字量输入输出 IO	8路输入, 4路输出
	用户数字量输入 IO	16路
	用户数字量输出 IO	16路
	模拟量输入输出	2路输入, 2路输出, 可切换电压模式和电流模式
	STO 安全转矩关断 IO	2路输入, 1路输出
	示教器	千兆以太网通讯、1路急停、1路使能、24VDC 供电, WS28-16-Z
	电机动力	WS48K27Z
	电机编码器	WS28K26Z
	主电源	单/三相 AC220V 兼容, WS20J4Z
	急停按钮	急停信号数字 IO 输入
	松抱闸钥匙开关	硬件开关, 紧急情况下可用钥匙手动松抱闸, 并拖动机械臂, 正常情况下禁止使用
	外部制动电阻接口	根据不同使用场景需要, 选择合适的外部制动电阻

※1. 2路100Mbps网口内部为交换机, 非独立网口;
 ※2. 数字IO口输入支持NPN和PNP型, 输入电压范围5~26V; 输出为NPN型;
 ※3. 模拟量IO口电压模式下, 输入、输出电压范围: 2~10V, 精度±5%; 模拟量IO口电流模式下, 输入、输出电流范围4~20mA, 精度±5%。

●电气参数：

项目	描述
电源参数	额定输入电压: 单/三相 AC~220V
	额定频率: 50Hz
	最大输入电流: 30A
	最大控制轴数: 4
输出参数	最大可驱动电机功率和数量: 2KW*3+400W*1
	单轴额定输出电流: 2KW电机: 10A; 750W电机: 6.7A; 400W电机: 3.7A; 200W电机: 1.7A; 100W电机: 1.4A
	单轴过载能力: 3倍额定
其他参数	能耗制动电阻: 内置: 50RJ/300W
	抱闸控制电压: 24V
	抱闸控制数量: 1~4
	数字IO输入电压范围: 5~24V
	待机功耗: 56W
	功率器件散热: 一体式散热片+24V风扇
	机箱散热: 24V风扇
	开机时间: 17s

●环境参数：

项目	描述
规格	存储温度: -40 C ~ +85 C
	运行温度: -20 C ~ +50 C
	防护等级: IP20
	使用场所: 室内, 无腐蚀性气体、可燃性气体、油雾、水蒸气、滴水或盐分等

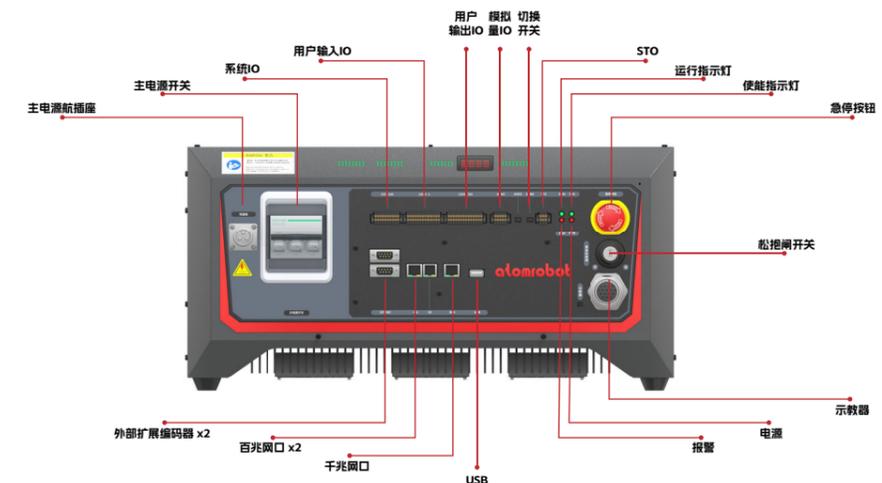
●适配机器人：

项目	描述
规格	ATM- 并联机器人: ✓
	ATM- SCARA 机器人: ✓
	ATM- 协作码垛多工作站: ✓



阿童木驱控一体控制柜

高性能 · 高集成





服务理念



客户 第一

服务 先行

服务追求



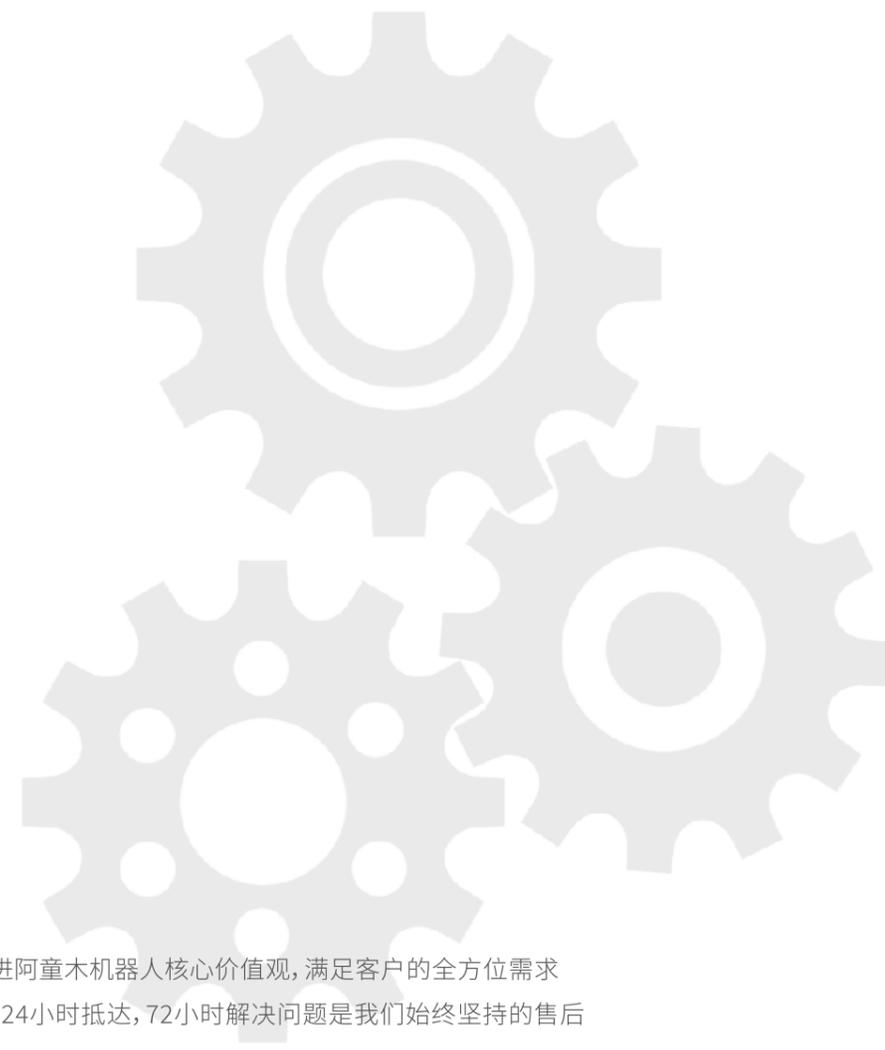
2 小时响应



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。