

Parámetros



Modelos	G1	G1 EDU
Size (Stand)	1320mmx450mmx200mm	1320mmx450mmx200mm
Size (Fold)	690mmx450mmx300mm	690mmx450mmx300mm
Weight (With Battery)	About 35kg	About 35kg+
Total Degrees of Freedom (Joint Freedom)	23	23~43
Single Leg Degrees of Freedom	6	6
Waist Degrees of Freedom	1	1+(Optional 2 additional waist degrees of freedom)
Single Arm Degrees of Freedom	5	5
Single Hand Degrees of Freedom	/	7 (Optional Force control of three-fingered hand) +2 (Optional 2 additional wrist degrees of freedom) *Three-fingered dexterous hand Dex3-1 Parameter: The thumb has 3 active degrees of freedom; the index finger has 2 active degrees of freedom; the middle finger has 2 active degrees of freedom. **Dex3-1 can optionally be installed with tactile sensor arrays
Joint Output Bearing	Industrial grade crossed roller bearings (high precision, high load capacity)	Industrial grade crossed roller bearings (high precision, high load capacity)
Joint Motor	Low inertia high-speed internal rotor PMSM(permanent magnet synchronous motor,better response speed and heat dissipation)	Low inertia high-speed internal rotor PMSM(permanent magnet synchronous motor,better response speed and heat dissipation)
Max Torque of Knee Joint 【1】	90N.m	120N.m
Arm Max Load 【2】	About 2Kg	About 3Kg
Calf + Thigh Length	0.6M	0.6M
Arm Span	About 0.45M	About 0.45M
Extra Large Joint Movement Space	Waist joint: Z±155° Knee joint: 0~165° Hip joint: P±154° ,R-30~+170° ,Y±158°	Waist joint: Z±155° ,X±45° ,Y±30° Knee joint: 0~165° Hip joint: P±154° ,R-30~+170° ,Y±158° Wrist joint: P±92.5° ,Y±92.5°
Full Joint Hollow Electrical Routing	YES	YES
Joint Encoder	Dual Encoder	Dual Encoder
Cooling System	Local Air Cooling	Local Air Cooling
Power Supply	13 String Lithium Battery	13 String Lithium Battery
Basic Computing Power	8-Core High-Performance CPU	8-Core High-Performance CPU
Sensing Sensor	Depth Camera+3D LiDAR	Depth Camera+3D LiDAR
4 Microphone Array	YES	YES
5W Speaker	YES	YES
WiFi 6 、Bluetooth 5.2	YES	YES
High Computing Power Module	/	NVIDIA Jetson Orin
Smart Battery (Quick Release)	9000mAh(421Wh)	9000mAh(421Wh)
Charger	54V 5A	54V 5A
Manual Controller	YES	YES
Battery Life	About 2h	About 2h
Upgraded Intelligent OTA	YES	YES
Secondary Development 【3】	/	YES
Warranty Period 【4】	8 months	18 months

[1] El par motor máximo de los motores de las articulaciones de toda la máquina es diferente. Este valor corresponde al par máximo del motor de la articulación más grande de entre ellos.

[2] La carga máxima del brazo varía considerablemente bajo diferentes posturas de extensión del mismo.

[3] Para más información, consulte el manual de desarrollo secundario.

[4] Para conocer los términos de garantía detallados, lea el folleto de garantía del producto.

[5] Los parámetros anteriores pueden variar en diferentes escenarios y configuraciones; por favor, remítase a la situación real del producto.

[6] El robot humanoide posee una estructura compleja y una potencia extremadamente alta. Se solicita a los usuarios mantener una distancia de seguridad suficiente entre el robot humanoide y las personas. Por favor, utilícelo con precaución. (Nota: El original dice "entre el robot y el robot", pero por contexto se traduce como seguridad hacia las personas).

[7] En caso de cualquier cambio en la apariencia del producto, por favor consulte el producto físico real.

[8] Algunas funciones de muestra en esta página aún se encuentran en fase de desarrollo y prueba, y se pondrán a disposición de los usuarios en el futuro.

* Este producto es un robot de uso civil. Rogamos encarecidamente a todos los usuarios que se abstengan de realizar cualquier modificación peligrosa o de utilizar el robot de manera temeraria.

UNITREE G1

EL PRIMER HUMANOIDE CON IA INCORPORADA



Parámetros del Unitree G1



- Cámara de profundidad Intel RealSense**
- LiDAR 3D LIVOX-MID360**
- Matriz de micrófonos con cancelación de ruido y eco**
- Altavoz Estéreo, 5W**
- Batería de gran capacidad con liberación rápida**
Proporciona energía duradera
- Grados de libertad por brazo**
Hombro 3 + Codo 2 + Muñeca 2 [opcional]
- Grados de libertad por pierna**
Cadera 3 + Rodilla 1 + Tobillo 2
- Cableado interno de las articulaciones en toda la máquina sin cables externos**
- Movilidad**
Velocidad de movimiento de 2 m/s
- Módulo de movimiento central**
Par máximo en articulaciones de 120 N.m

FLEXIBILIDAD SUPERIOR A LA DE UNA PERSONA COMÚN

Extra large joint movement angle space, 23~43 joint motors: Espacio de movimiento articular extra grande, de 23 a 43 motores de articulación.



IMPULSADO POR APRENDIZAJE POR IMITACIÓN Y REFUERZO

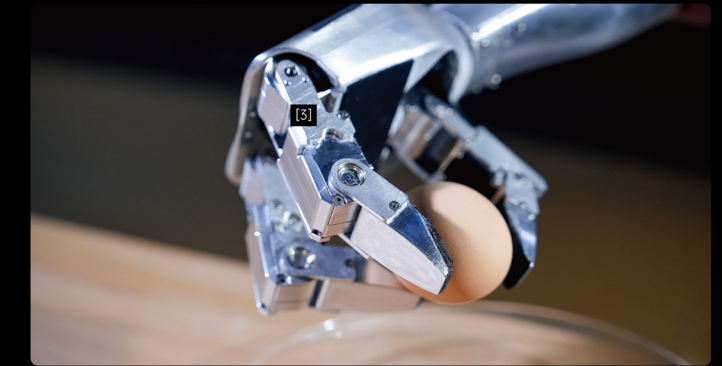
La tecnología robótica acelerada por la IA se actualiza y evoluciona cada día.



MANO DIESTRA CON CONTROL DE FUERZA, MANIPULACIÓN DE TODO TIPO DE OBJETOS

Combinado con un control híbrido de fuerza-posición, es sensible y confiable para lograr una operación precisa de objetos.

*La mano robótica de tres dedos Dex3-1 incorpora los siguientes grados de libertad activos: el pulgar dispone de 3 grados de libertad activos; el dedo índice dispone de 2 grados de libertad activos; y el dedo medio dispone de 2 grados de libertad activos.



MODELO DE MUNDO ROBÓTICO, CREÉMOSLO JUNTOS

UnifoLM (Modelo Grande Unificado de Robot Unitree), creemos juntos una nueva era de inteligencia.

*Abierto para que todos puedan co-crear y utilizarlo en el futuro.



MÉTRICAS DE RENDIMIENTO



DIMENSIONES CORPORALES

Peso aproximado	Altura aproximada
35 kg	130 cm



360°

PERCEPCIÓN Y DETECCIÓN DE 360°

3D LIDAR + Cámara de profundidad



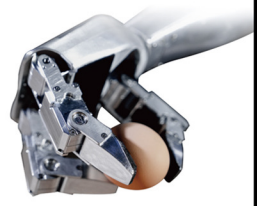

GRADOS DE LIBERTAD TOTALES

≤ **43** articulaciones




MANO DIESTRA CON CONTROL DE FUERZA

Mano diestra de 3 dedos con control de fuerza
(Instalación opcional de matrices de sensores táctiles)




PAR MOTOR MÁXIMO DE ARTICULACIÓN

120 N.m



BATERÍA AUTONOMÍA

Aproximadamente **2** h

