

Программно-аппаратный комплекс Unitree G1 версии Basic



Технические характеристики

Основные характеристики

Тип	Гуманоидный робот
Назначение	Программно-аппаратный комплекс
Процессоры	8-ядерный
Тип двигателя	Опоры
Количество двигателей	2
Дополнительная поддержка	Не требуется
Варианты передвижения	Вперед, назад, вбок, повороты, прыжки, бег, поднятие после падения
Максимальная скорость	2 м/сек
Количество степеней свободы	23
Особенности степеней свободы	Степени свободы: "ноги" - 6 (каждая), "руки" - 5 (каждая), "торс" - 1

Сканирование окружения

3D камеры	Камера глубины
Лазерные дальномеры	3D Lidar

Взаимодействие с окружением

Динамики	Сtereo-динамики 5Вт
Беспроводные интерфейсы	WiFi 6, Bluetooth 5.2
Поддерживаемые частоты WiFi	5 ГГц (5.15-5.35 / 5.65-5.85 ГГц), 2.4 ГГц (2.4-2.4835 ГГц)
Внимание	Выходная мощность для беспроводных устройств, поставляемых в РФ, ограничена 20 dBm (100мВт)
Управление	ручное (контроллер)

Прочие характеристики

Установленное оборудование	3D Lidar Livox-MID360, камера глубины Intel RealSense D435
Требование к нагрузке	Макс.нагрузка на руку - 2кг
Электропитание	54VDC/5A
Емкость аккумулятора	9000
Время работы на одном заряде, мин	120
Материал корпуса	Алюминий
Цвет	Серебристый

Особенности	Без возможности разработки. Макс.крутящий момент в коленном суставе - 90N.m. Движение суставов: пояс - ± 155 град., колено - 0~165град., тазобедр.сустав. - $R \pm 154$ град., $R-30 \sim +170$ град., $Y \pm 158$ град.. Длина ноги - 0,6м, руки - 0,45м. Отсутствие внешних кабелей.
Вид поставки	RTL
Ширина, мм	450
Высота, мм	1270
Глубина, мм	200
Вес, кг	35
Комплект поставки	Робот, документация, зарядное устройство, аккумулятор (опция), комплект внешних кабелей (2шт), кабель USB-C (1шт), сенсоры мощности для опор (4шт), рама для настройки и калибровки (1шт) опционально, джойстик (опция), европейская вилка (опция), ручка для подвеса к раме (опция)