



G1-U6



Caratteristiche Tecniche

- Altezza, larghezza e spessore (in piedi): 1270x450x200mm
- Altezza, larghezza e spessore (piegato): 690x450x300mm
- Peso con batteria: circa 35kg
- Gradi di libertà totali (motore articolato): 41
- Gradi di libertà di una gamba: 6
- Gradi di libertà della vita: 3
- Gradi di libertà di un braccio: 7
- Gradi di libertà di una mano: mano destreggiata opzionale e polso a doppio grado di libertà
- Coppia massima dell'articolazione del ginocchio: 90N.m
- Carico massimo del braccio: 2kg
- Lunghezza del polpaccio + coscia: 0,6m
- Ampiezza del braccio: circa 0,45m Spazio di movimento articolare super grande
- Articolazione dell'asse Z della vita: $\pm 155^\circ$
- Articolazione del ginocchio: 0~165°
- Articolazione dell'anca: P $\pm 154^\circ$, R-30~+170°, Y $\pm 158^\circ$
- Tutti i giunti sono dotati di cablaggio interno cavo: Sì
- Encoder articolare: Doppio encoder
- Sistema di raffreddamento: Raffreddamento ad aria locale
- Alimentazione: 13 stringhe di batterie
- Potenza di calcolo di base: CPU a 8 core ad alte prestazioni NVIDIA Jetson Orin 100 Tflop
- Sensore di percezione: Telecamera di profondità + radar laser 3D
- WiFi 6, Bluetooth 5.2: Sì
- Altoparlanti stereo standard e array di microfoni
- 1 caricatore
- 1 batteria intelligente (a sgancio rapido)
- 1 telecomando portatile
- Durata della batteria: circa 2h
- Camera frontale: Intel RealSense D435
- Aggiornamento OTA intelligente: Supportato
- Dotato di 2 mani a cinque dita (RH56DFQ-2R, RH56DFQ-2L) a controllo



- Sviluppo secondario: Si programmabile SDK Ros2, Python, C++