

Modelo G1

Dimensiones Mecánicas

	G1	G1 EDU
Altura, Ancho y Grosor (De pie)	1320×450×200 mm	1320×450×200 mm
Altura, Ancho y Grosor (Plegado)	690×450×300 mm	690×450×300 mm
Peso (con batería)	~35 kg	~35 kg+
Grados totales de libertad	23	23-43
Grados de libertad por pierna	6	6
Grados de libertad en cintura	1	1+(Opcionalmente 2 grados de libertad adicionales en la cintura)
Grados de libertad por brazo	5	5
Grados de libertad por mano	/	7 grados de libertad + (Control de fuerza opcional de mano tridáctila) + 2 grados de libertad (2 grados de libertad adicionales opcionales en la muñeca)* *Parámetros de la Mano Diestra Tridáctila Dex3-1:(El pulgar tiene 3 grados de libertad activos, el dedo índice tiene 2 grados de libertad activos, el dedo medio tiene 2 grados de libertad activos***El Dex3-1 puede equiparse opcionalmente con matrices de sensores táctiles.
Rodamiento de salida de articulación	Rodamientos de rodillos cruzados de grado industrial (alta precisión, alta capacidad de carga)	Rodamientos de rodillos cruzados de grado industrial (alta precisión, alta capacidad de carga)
Motor de articulación	Motor PMSM (Motor Síncrono de Imanes Permanentes) de rotor interno, alta velocidad y baja inercia (mejor velocidad de respuesta y disipación de calor).	Motor PMSM (Motor Síncrono de Imanes Permanentes) de rotor interno, alta velocidad y baja inercia (mejor velocidad de respuesta y disipación de calor).
Par torsional máximo de la articulación de la rodilla	90 N·m	120 N·m
Carga máxima del brazo	Aprox. 2 kg	Aprox. 3 kg
Longitud (Muslo + Espinilla)	0.6 m	0.6 m
Envergadura del brazo	Aprox. 0.45 m	Aprox. 0.45 m
Espacio de movimiento articular extra grande	Articulación de la cintura: Z±155° Articulación de la rodilla: 0~165° Articulación de la cadera: P±154°、R-30~+170°、Y±158°	Articulación de la cintura: Z±155°、X±45°、Y±30° Articulación de la rodilla: 0~165° Articulación de la cadera: P±154°、R-30~+170°、Y±158° Articulación de la muñeca: P±92.5°、Y±92.5°

G1

Modelo

Características eléctricas

Accesorios

Otros

	G1	G1 EDU
Cableado Eléctrico Hueco Integral en Articulaciones	SÍ	SÍ
Codificador de Articulación	Codificador dual	Codificador dual
Sistema de Refrigeración	Refrigeración por aire local	Refrigeración por aire local
Fuente de Alimentación	Batería de litio 13S	Batería de litio 13S
Capacidad de Cómputo Básica	CPU de 8 núcleos de alto rendimiento	CPU de 8 núcleos de alto rendimiento
Sensor de Percepción	Cámara de profundidad + LiDAR 3D	Cámara de profundidad + LiDAR 3D
Array de 4 Micrófonos	SÍ	SÍ
Altavoz de 5W	SÍ	SÍ
WiFi 6 、 Bluetooth 5.2	SÍ	SÍ
Módulo de Alta Capacidad de Cómputo	/	NVIDIA Jetson Orin
Batería Inteligente (de Liberación Rápida)	9000 mAh	9000 mAh
Cargador	54V 5A	54V 5A
Controlador Manual	SÍ	SÍ
Autonomía de la Batería	Aprox. 2 h	Aprox. 2 h
Actualizaciones Inalámbricas (OTA) Inteligentes Mejoradas	SÍ	SÍ
Desarrollo Secundario	/	SÍ