

THINKSAFE®
Gtt NetCorp Group

UNITREE G1

AGENTE HUMANOIDE CON IA AVATAR



www.unitree.com

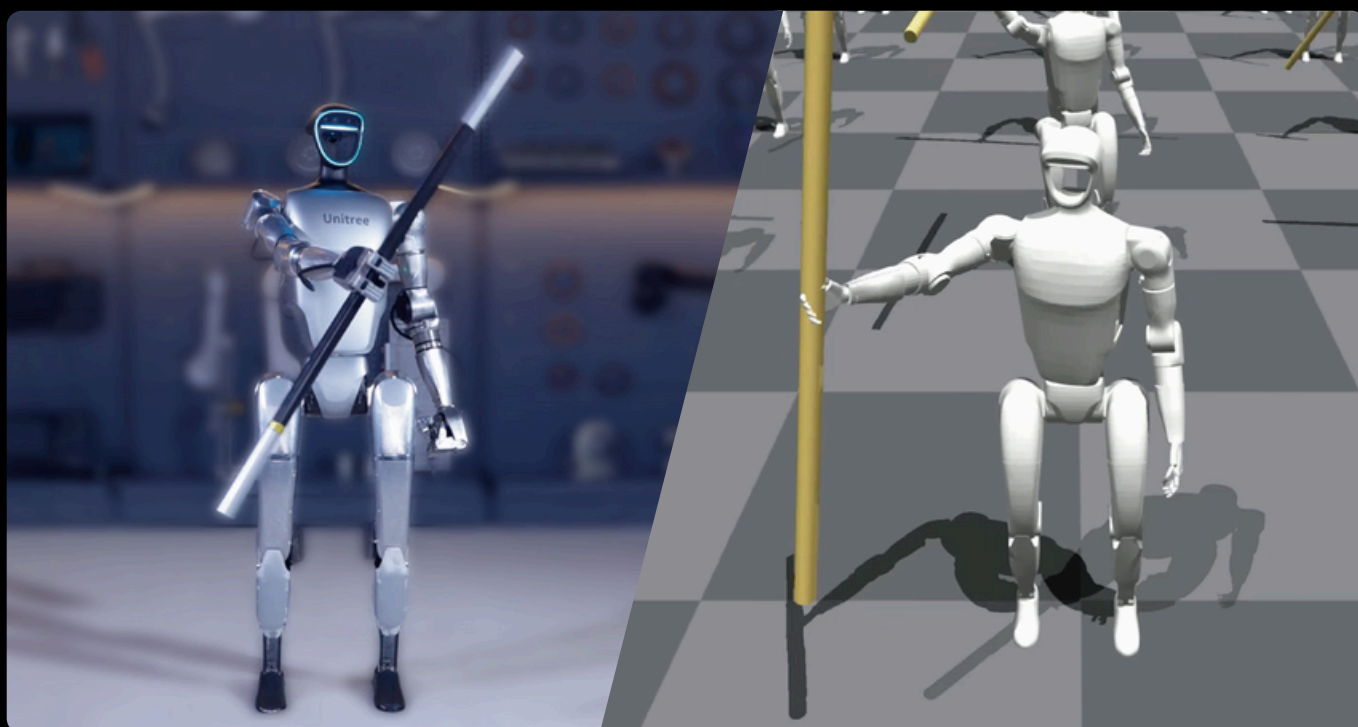
FLEXIBILIDAD MÁS ALLÁ DE LO HUMANO

Espacio de movimiento articular extragrande, con entre 23 y 43 motores en las articulaciones.



IMPULSADO POR APRENDIZAJE POR IMITACIÓN Y REFUERZO.

La tecnología robótica acelerada por IA se actualiza y evoluciona constantemente.



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

Combinando el control híbrido de fuerza y posición, es sensible y confiable, capaz de simular las manos humanas para lograr una operación precisa de los objetos.

*Parámetros de la mano hábil de tres dedos Dex3-1: Pulgar: 3 grados de libertad activos. Índice: 2 grados de libertad activos. Medio: 2 grados de libertad activos



MODELO ROBÓTICO DEL MUNDO, CREÉMOSLO JUNTOS

UnifoLM (Unitree Robot Unified Large Model): construyamos juntos una nueva era de inteligencia.

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



INICIA LA NUEVA ERA DE LOS AGENTES INTELIGENTES



DIMENSIONES DEL CUERPO

Peso aproximado

35 kg

Altura aproximada

127 cm



GRADOS DE LIBERTAD TOTAL

≤ 43 grados



TORQUE MÁXIMO EN ARTICULACIONES

120 N.m





PERCEPCIÓN Y DETECCIÓN DE 360°

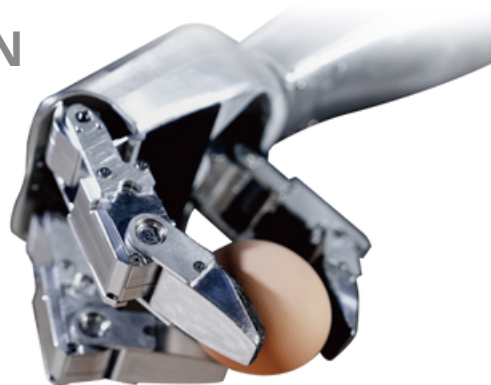
LIDAR 3D + Cámara de
profundidad



MANO HÁBIL DEX3-1 CON CONTROL DE FUERZA

Mano hábil de tres dedos
con control de fuerza

(Opcional: instalación de matrices de sensores táctiles)



AUTONOMÍA DE LA BATERÍA

Aproximadamente **2** h



Parámetros del Unitree G1

Cámara de profundidad ●
Intel RealSense D435

LIDAR 3D ●
LIVOX-MID360

Cableado interno de articulaciones en toda la máquina ●
Sin cables externos

Movilidad ●
Velocidad de desplazamiento de 2 m/s

Módulo de movimiento central ●
Torque máximo en articulaciones:
120 N.m

● **Grados de libertad de un solo brazo**
Hombro 3 + Codo 2 + Muñeca 2 (opcional)

● **Batería de liberación rápida extragrande**
Proporciona energía de larga duración

● **Grados de libertad de una sola pierna**
Cadera 3 + Rodilla 1 + Tobillo 2



Model	G1	G1 EDU
Dimensiones (de pie)	1270mm × 450mm × 200mm	1270mm × 450mm × 200mm
Dimensiones (plegado)	690mm × 450mm × 300mm	690mm × 450mm × 300mm
Peso (con batería)	Aprox. 35 kg	Aprox. 35 kg +
Grados de libertad total	23	23 - 43
Grados de libertad de una pierna	6	6
Grados de libertad de la cintura	1	1 (+ 2 opcionales)
Grados de libertad de un brazo	5	5
Grados de libertad de una sola mano	/	7 grados de libertad (opcional: control de fuerza en la mano de tres dedos) + 2 (opcional: 2 grados de libertad adicionales en la muñeca) Parámetros de la mano hábil de tres dedos Dex3-1: Pulgar: 3 grados de libertad activos. Índice: 2 grados de libertad activos. Medio: 2 grados de libertad activos. Dex3-1 puede incluir opcionalmente matrices de sensores táctiles.
Torque máximo en rodilla	90 N.m	120 N.m
Carga máxima del brazo	Aprox. 2 kg	Aprox. 3 kg
Longitud de pierna (pantorrilla + muslo)	0.6 m	0.6 m
Extensión del brazo	Aprox. 0.45 m	Aprox. 0.45 m
Espacio de movimiento extragrande en las articulaciones	Articulación del eje Z de la cintura: ±155° Articulación de la rodilla: 0~165° Articulación de la cadera: P (Pitch): ±154° R (Roll): -30° a +170° Y (Yaw): ±158°	Articulación del eje Z de la cintura: ±155° Articulación de la rodilla: 0~165° Articulación de la cadera: Pitch (P): ±154° Roll (R): -30° a +170° Yaw (Y): ±158°
Cableado eléctrico interno en todas las articulaciones	Sí	Sí
Codificador de articulaciones	Codificador dual	Codificador dual
Sistema de enfriamiento	Enfriamiento por aire local	Enfriamiento por aire local
Fuente de alimentación	Batería de litio de 13 celdas	Batería de litio de 13 celdas
Capacidad de cómputo básica	CPU de alto rendimiento de 8 núcleos	CPU de alto rendimiento de 8 núcleos
Sensores de percepción	Cámara de profundidad + LIDAR 3D	Cámara de profundidad + LIDAR 3D
Conectividad: WiFi 6, Bluetooth 5.2	Sí	Sí
Módulo de cómputo de alta potencia	/	NVIDIA Jetson Orin
Batería inteligente de liberación rápida	9000mAh	9000mAh
Cargador	54V 5A	54V 5A
Controlador manual	Sí	Sí
Autonomía de la batería	Aproximadamente 2 horas	Aproximadamente 2 horas
Actualización inteligente OTA	Sí	Sí
Desarrollo secundario	/	Sí
Periodo de garantía	8 meses	1 año

1. El torque máximo de los motores de las articulaciones varía en toda la máquina. Este es el torque máximo del motor de articulación más grande.

2. La carga máxima del brazo varía significativamente según la postura de extensión del brazo.

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

4. Para conocer los términos detallados de la garantía, consulte el folleto de garantía del producto.

5. Los parámetros mencionados pueden variar según el escenario y la configuración; por favor, tome como referencia la situación real.

6. El robot humanoide tiene una estructura compleja y una potencia extremadamente alta. Se recomienda a los usuarios mantener una distancia segura al operarlo. Úselo con precaución.

7. Si hay algún cambio en la apariencia del producto, tome como referencia el producto real.

8. Algunas funciones mencionadas en esta página aún están en desarrollo y prueba, y estarán disponibles para los usuarios en el futuro.