

Un robot de doble brazo con mayor grado de libertad



15 ~ 31	5x2/7x2	1	2	1~7 x2
Grados totales de libertad	Grados de libertad del brazo	Grados de libertad de la cintura	Grados de libertad de la cabeza	Grado final de libertad

Un espacio de trabajo más amplio



Rotación $\pm 150^\circ / \pm 35^\circ$	Rotación $\pm 115^\circ$, inclinación $\pm 36^\circ$
Espacio de movimiento de la articulación lumbar (-D: $\pm 35^\circ$)	Espacio de movimiento de la articulación cervical

UNITREE

GALU
Robotics

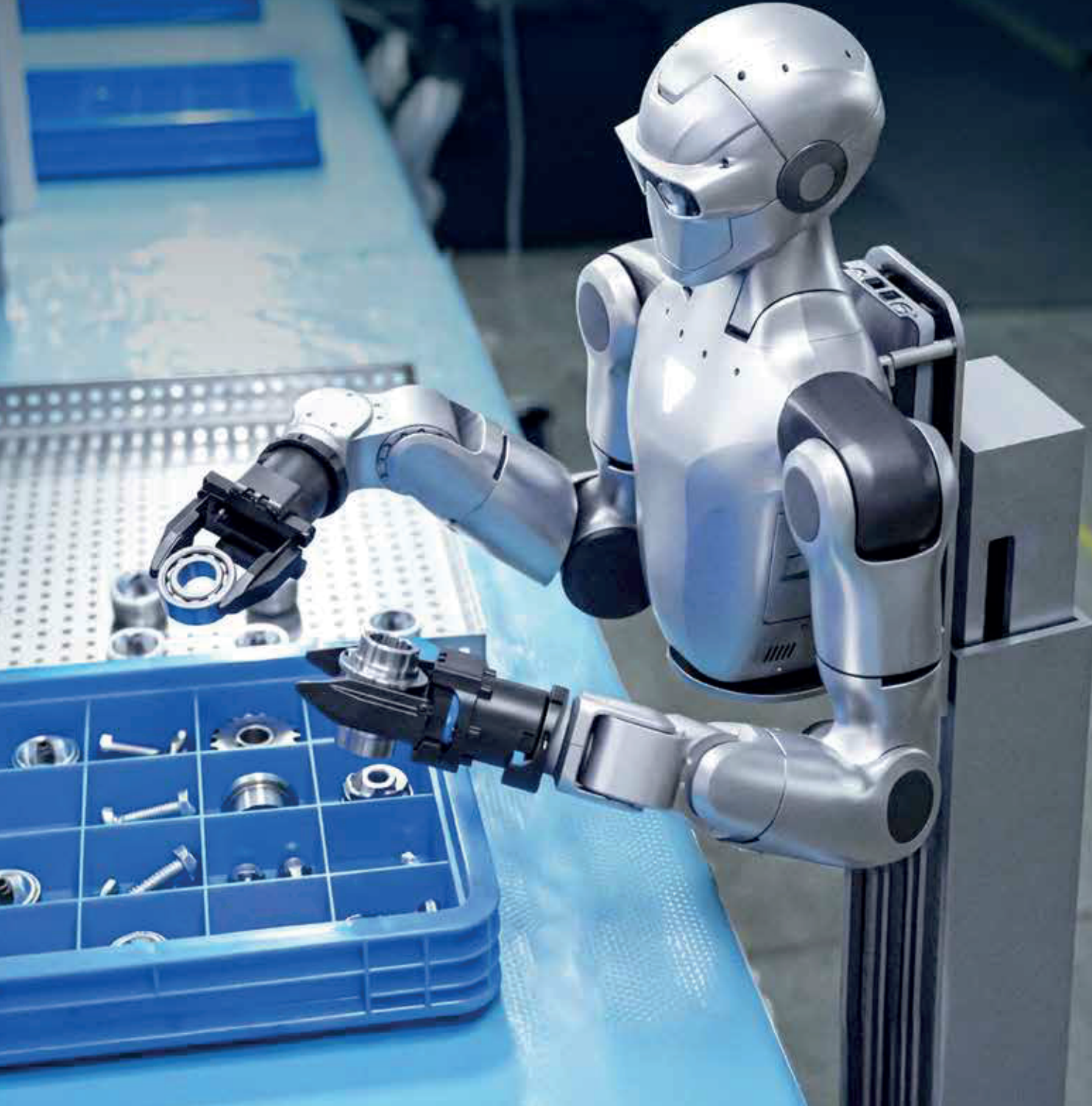
DISTRIBUIDOR EN MÉXICO
Correo: atencion.clientesroboticsgalu.com
tel: 553931 4434



UNITREE

Robot humanoide de doble brazo Unitree

Implementación ultrarrápida
Aplicación multiescenario



Proporcionar interfaces RGB y de mapa de profundidad para el módulo binocular.

Campo de visión binocular:
Horizontal 146°, Vertical 124°
Separación entre ojos: 60 mm
RGB: 1280×720 a 30 Hz
544×448 a 10 Hz



Interfaces de programa abiertas e interfaces de usuario final

Interfaces abiertas para el sistema subyacente, brazo robótico, audio, iluminación, control visual, etc., que permiten la enseñanza mediante arrastrar y soltar



El extremo se puede equipar rápidamente con diferentes actuadores.









Admite dos tipos de montaje:

Base fija / Base móvil

Compatible con dos brazos robóticos:

5 grados de libertad / 7 grados de libertad (brazo único)



Módulo de computación de alto rendimiento que ofrece una potencia de cálculo excepcional.

Procesador principal: CPU de alto rendimiento de 8 núcleos.
Potencia de cálculo del módulo principal: 10 TOPS.
Procesador secundario: CPU de alto rendimiento de 8 núcleos.



Escenarios de aplicación



Parametros

Dimensiones mecánicas	Modelo	R1-A5		R1-A7		R1-A5-D		R1-A7-D	
	Dimensiones	700x357x190mm		835x357x190mm		Tamaño reducido: 683x520x440 mm Dimensiones en relieve: 1600x520x440 mm		Tamaño reducido: 683x520x440 mm Dimensiones en relieve: 1600x520x440 mm	
	Peso	Aprox. 11 kg (con fuente de alimentación externa)		Aprox. 13 kg (con fuente de alimentación externa)		Aprox. 30kg		Aprox. 32kg	
	Grados de libertad (con pinza)	15		19		18		22	
	DOF per Arm	5		7		5		7	
	Cintura DOF	1		1		1		1	
	Profundidad de campo de la cabeza	2		2		2		2	
	Grados de libertad del chasis	/		/		3		3	
	Cojinete de salida conjunto	Rodillo cruzado + bola de ranura profunda							
	Motor conjunto	Motor sincrónico de imanes permanentes (PMSM) de rotor interno de alta velocidad y baja inercia (capacidad de respuesta y disipación de calor superiores)							
Características eléctricas	Par máximo del hombro	60Nm							
	Carga útil máxima del brazo [1]	2~4kg							
	Efecto final [2]	Pinza opcional de dos dedos / mano diestra de tres dedos / mano diestra de cinco dedos							
	Longitud del antebrazo + brazo	420mm		555mm		420mm		555mm	
	Rango de movimiento articular	Cintura: Guiñada ±150° Cabeza: Guiñada ±115° Cabeceo ±36°		Cintura: Guiñada ±150° Cabeza: Guiñada ±115° Cabeceo ±36°		Cintura: Guiñada ±35° Cabeza: Guiñada ±115° Cabeceo ±36°		Cintura: Guiñada ±35° Cabeza: Guiñada ±115° Cabeceo ±36°	
	Alambrado	Cableado interno hueco							
	Codificador conjunto	Codificador doble (brazo)							
	Sistema de refrigeración	Refrigeración local del aire							
	Fuente de alimentación	Alimentación externa o batería de iones de litio							
	Potencia de cálculo básica	Cuerpo: CPU de alto rendimiento de 8 núcleos Cabezal: CPU de alto rendimiento de 8 núcleos + 10 TOPS							
Accesorios	Micrófono	Matriz de 4							
	Altavoces	Altavoces duales (3W×2)							
	WiFi 6 & Bluetooth 5.2	Sí							
	Módulo de cámara	Cámara binocular + cámara de muñeca opcional		Cámara binocular + cámara de muñeca opcional		Chasis LiDAR + Cámara binocular + Cámara de muñeca opcional		Chasis LiDAR + Cámara binocular + Cámara de muñeca opcional	
	Módulo de alto rendimiento informático	Opcional NVIDIA Jetson Orin (40-100 TOPS)							
	Entrada de alimentación	Sí							
	Cargador	Incluido							
	Duración de la batería (funciona con pilas)	Aprox. 1.5h							
	Actualización OTA inteligente	Sí							
	Desarrollo secundario [3]	Sí							
Otro	Período de garantía [4]	12 meses							

[1] La carga máxima que soporta el brazo varía considerablemente según la postura de extensión del brazo.
[2] Para la selección del efecto final, póngase en contacto con nuestro equipo de ventas.
[3] Para obtener más información, consulte el manual de desarrollo secundario.
[4] Para obtener información más detallada sobre las condiciones de la garantía, consulte el folleto de garantía del producto.
[5] Los parámetros anteriores pueden variar en diferentes escenarios y configuraciones; por favor, tenga en cuenta la situación real.
[6] El robot de doble brazo presenta una estructura compleja y una potencia extremadamente alta. Los usuarios deben mantener una distancia de seguridad suficiente entre las personas y el robot. Úselo con extrema precaución.
[7] El aspecto del producto está sujeto a cambios. Consulte el producto final.
[8] Este producto es un robot civil. Solicitamos amablemente a todos los usuarios que se abstengan de realizar modificaciones peligrosas o de utilizar el robot de forma arriesgada.
[9] Visite el sitio web de Unitree Robotics para obtener más información sobre los términos y políticas relacionados, y cumpla con las leyes y regulaciones locales.