

四足机器人Aliengo



- 👁️ 多目深度感知视觉系统
- 🚀 高爆发性运动性能
- ⚠️ 自适应复杂地形
- 🔋 超长续航&超大负载
- 🔌 丰富开源外置接口与卡槽
- 📦 全身一体化机身
- 🛡️ 高级防护等级
- ❄️ 内置智能风冷系统

超强机身，长久续航

源于自研技术的紧密全机专利设计。重量与性能计算至极致，带来超长续航体验。最大运行时间可达到4.5小时。机身采用高分子塑料、碳纤维及航空铝材等环保材料制作。内置智能风冷系统，实现自动感知降温。

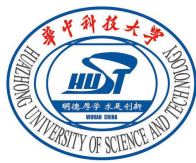
力控技术对关节复合控制

实现3轴姿态与位置全控，因而其具有极强的多地形适应性，可于崎岖的石子路、草地路面稳定运行。即使有外力的干扰，也可快速调整姿态，达到稳定的运行状态。

优秀的运动性能

能轻松实现快跑、后退跑、左右侧移、原地转弯、匍匐前行、侧滚翻、跳跃、后空翻、越障、避障、倒地后原地爬起、上下斜坡/台阶等特殊运动形态。机身具有良好的抗冲击能力。
最大行走速度超过1.5m/s。

使用我们机器人的高校用户

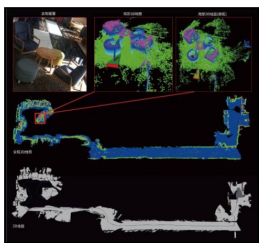


技术规格



尺寸 (长x宽x高)	650x310x600/150mm (站立/折叠)	电池容量 扭矩	13000 mAh 60 NM	外置接口	HDMI×2、以太网口 ×2、USB3.0×2、 USB2.0×1、485口×1
整机重量	19±1kg (带电池)	整机自由度	12	各关节编码器	电机编码器×1 输出端编码器×1
负载	10kg	足断力传感器 数量	4	实时操作系统	运动控制: Ubuntu 环境感知: UbuntuROS
续航时间	2.5-4.5h	保护模式	无线硬急停保护 摔倒保护	感知功能	深度相机 (2组)、视 觉里程计相机 (1组) 激光雷达: 单线/多线 (选配)
爬坡角度	≤25°	报警系统	低压报警、过温报警 短路报警。过充报警	运动功能	上下台阶、斜坡、楼梯 倒地起立/翻身起立 支持行走、跑步及其他 高性能步态开发
最大行走速度	>1.5m/s	机身输出电源	5V、12V、19V、BAT (24V~30V)		

示例应用



深度视觉-3D地图实时地图创建及导航规划

- 三维环境构建
- 全局定位
- 概率地图
- 循环回环检测
- 动态障碍物感知



人体姿势识别跟踪及人脸识别

- 人体姿势识别
- 人体骨架感知
- 目标人物跟踪

联系我们，了解更多信息

武汉京天电器有限公司

WUHAN JINGTIAN ELECTRICAL CO., LIMITED

地址: 武汉市洪山区光谷时代广场A座1908

公司官网: www.jingtianrobots.com

Email: 18062020228@qq.com

Tel: 027- 8752 2899

刘经理: 180 6202 0228

李经理: 180 6202 0229