

Unitree Go2

具身智能 新物种

全新升级 荣耀而来

进化永无止境



标配4D超广角激光雷达 感知系统提升200%

Go2 搭载 Unitree 自研 4D 激光雷达 L1, 360°x90°半球形超广角感知能力, 拥有超低盲区, 最小探测距离低至 0.05m, 可以帮助 Go2 实现全地形感知。



360°x90°

超广角扫描

0.05m

近处盲区

(雷达在近距离检测时精度会下降)

20m

@90%反射率

21600点/秒

有效频率

43200点/秒

采样频率

100Klux

抗强光能力

智能新伙伴

伴随模组

伴随遥控器及智能伴随，
任你选择

前置摄像头

图传分辨率1280×720
视场角120°，
超广角拍摄更清晰

前置照明灯

明亮无比，能够照亮
前行的每个细节

语音对讲麦克风

无限场景，让沟通更有效

自动伸缩提手带

取物捆绑更轻松

强大核心

- 运动控制器
- 高性能ARM处理器
- 升级AI算法处理器
- 外置ORIN NX/NANO

硬件升级，更稳、更强

- 3D激光雷达，建图避障
- 4G ESIM卡
- WiFi 双频无线
- 蓝牙5.2

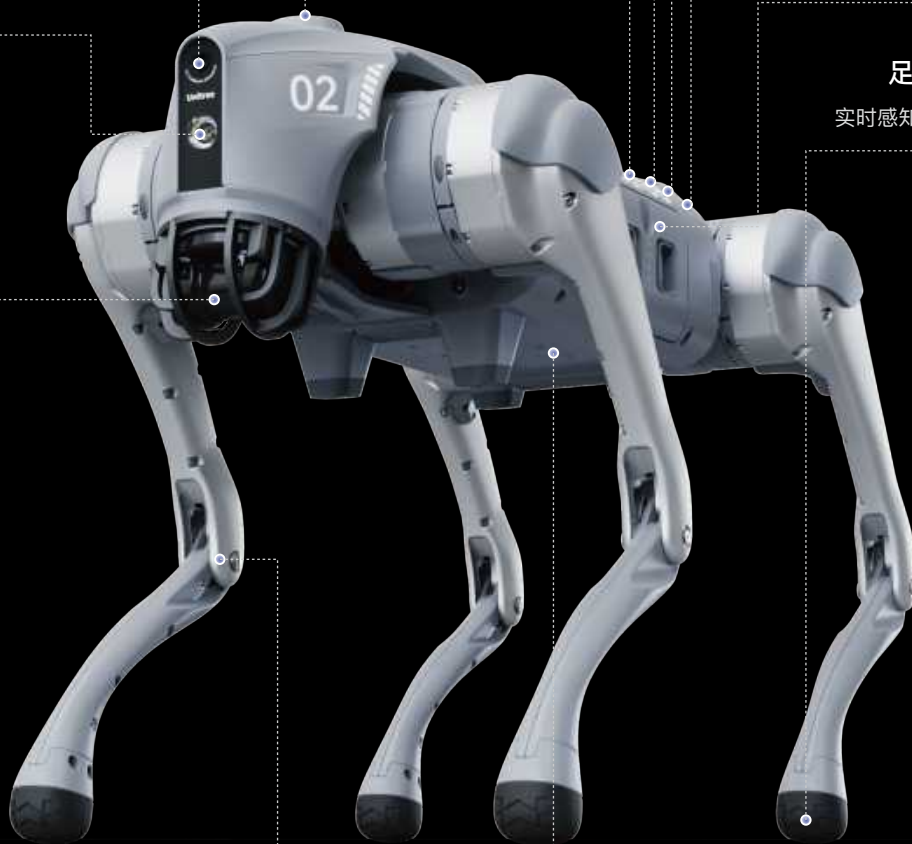
连接更稳定，可远距离操控

智能电池

标配8000mAh电池
更有15000mAh长续航版
过温/过充/短路等防护

足端力传感器

实时感知足端接触状态



4D LiDAR L1

360°×90°全向超广角扫描
自主避障，盲区小且运行稳定

12个动力关节内置线缆

动力强劲，美观简洁，
带来视觉新体验

音乐播放（喇叭）

随时随地，听你想听

全新升级——Unitree Go2



ISS2.0智能伴随功能

通过采用全新的无线矢量定位及控制技术，定位精度技术提升 50%，遥控距离大于 30 米 [1]，并结合优化的避障策略，可以使机器人更好地适应复杂环境。

[1] 空旷无干扰无遮挡环境



强劲关节性能提升30%

全新提升 Go2 机器人的膝关节扭矩峰值 45N.m[2]，新增内部走线工艺，膝关节电机区域内还有热管辅助散热系统，有效降低温度。

[2] 12 个关节电机，最大扭矩有差异，此为其中最大关节电机的最大扭矩



电池能量及续航提升150%

Go2 机器人电池容量升级到 8000mAh，可选 15000mAh 超长续航电池，电压升级到 28.8V，提高电机工作效率和稳定性。

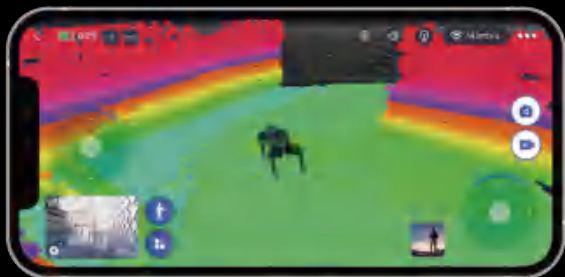


丰富动作姿态

可执行跳跃、伸懒腰、握手、开心、扑人、坐下等多种动作姿态。

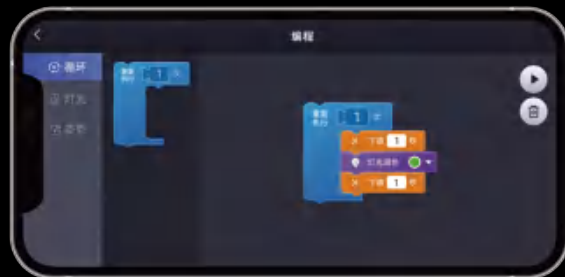
APP智能交互

全新升级 APP 感受掌上无限乐趣



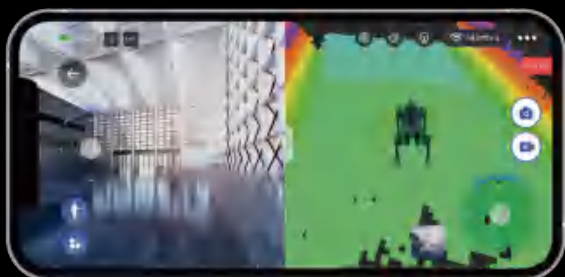
智能避障 精准且灵敏

敏锐的探测, 配有 4D LiDAR L1, 为主人探索前行、智能避障, 精准捕获、绘制三维真实世界。



图形编程 简单更智能

优化图形化编程功能, 简单易懂, 拖拽连接即可完成程序设计, 让编程初学者轻松入门, 创新更便捷。



高清画质 实时而稳定^[1]

全新 APP 高清图传、实时查看拍摄画面, 内置 4G 及 eSIM, 更稳定连接、远距离控制。

^[1] 不同无线网络环境下, 会有比较大差异



OTA升级 高阶更智能

在用户授权后, 机器人自动连接云端 OTA 服务, 来对自身程序进行升级和优化, 从而持续提升用户体验。



参数

	型号	AIR	PRO	EDU
机械与电气参数	站立尺寸	70×31×40cm		
	重量 (含电池)	约15kg		
	材质信息	铝合金+高强度工程塑料		
	供电电压	28V-33.6V		
	工作最大功率	约3000W		
性能参数	载荷	≈7kg (极限 ~ 10kg)	≈8kg (极限 ~ 10kg)	≈8kg (极限 ~ 12kg)
	运动速度	0~2.5m/s	0~3.5m/s	0~3.7m/s (极限~5m/s)
	最大攀爬落差高度	约15cm	约16cm	约16cm
	最大攀爬斜坡角度	30°	40°	40°
	基础算力	○	八核高性能CPU	八核高性能CPU
关节参数	最大关节扭矩 [1]	○	约45N.m	约45N.m
	关节运动空间	机身: -48°~48° 大腿: -200°~90°		小腿: -156°~48°
	膝关节内走线	●	●	●
	关节热管辅助散热	●	●	●
传感器参数	超广角3D激光雷达	●	●	●
	无线矢量定位伴随模组	○	●	●
	高清广角相机	●	●	●
	足端力传感器	○	○	●
功能列表	基本运动、舞蹈等	●	●	●
	自动伸缩提手带	○	●	○
	智能OTA升级	●	●	●
	RTT2.0 图传	●	●	●
	图形化编程	●	●	●
	前置照明灯	●	●	●
	WiFi6双频无线	●	●	●
	蓝牙 5.2/4.2/2.1	●	●	●
	4G模组	○	●	●
	语音功能 [2]	○	●	●
	ISS 2.0 智能伴随	○	●	●
	探物避障	●	●	●
	充电桩支持	○	○	●
	二次开发 [3]	○	○	●
配件	双手遥控器	选配		标配
	拓展坞	○		选配Nvidia Jetson Orin
	智能电池	标准 (8000mAh)		长续航 (15000mAh)
	续航时间	约1-2h		约2-4h
	充电器	标准 (33.6V 3.5A)		快充 (33.6V 9A)

※注：以上参数，在不同业务场景、不同型号参数配置等情况，在应用中有所差异，请以实际为准。产品外观后续可能会有略微调整，届时请以实物为准。

[1] 12个关节电机，最大扭矩有差异，此为其中最大关节电机的最大扭矩

[2] 语音功能具体指离线式语音交互及指令、语音对讲、音乐播放

[3] 详细功能，请查看二次开发手册

搭载模块

XT16 激光雷达



型号	XT16
尺寸(不含支架)	Φ100.0 / 103.0 mm*76mm
供电电压范围	9-36V DC
激光波长	905nm
FOV	水平 360°, 垂直30° (-15°~+15°)

MID360 激光雷达



型号	MID-360
尺寸(不含支架)	65mm*65mm*60mm
供电电压范围	9-27V DC
激光波长	905nm
FOV	水平360°, 垂直-7°~52°

深度相机



型号	D435i
尺寸	124mm*29mm*26mm
最小深度距离	0.105m
深度图像分辨率	1280*720 @ 30fps; 848*480 @ 90 fps
深度视场角	86° * 57° (±3°)

拓展坞



型号	Orin Nano 8GB、Orin NX 16GB
供电电压范围	16-60V DC
算力	Nano支持可达40Tops算力 NX支持可达100Tops算力
拓展接口	USB3.0-Type A X1、 USB3.0-Type C X2、 千兆以太网口 (标准RJ45) X2、 百兆以太网 (GH1.25-4PIN) X1、 M8航插接口X1

舵机机械臂



型号	D1
自由度	6
负载	约500g
最大臂展	550mm (不含夹爪)
重复定位精度	约0.2 cm
电源需求	24V 2.5A (MAX 5A)
接口	DC5.5-2.1
电机类型	舵机
功率	60W
控制接口	控制通信接口 RJ45 (ETH)

带屏遥控器 双相机 + 三合一



摄像头数量	2
摄像头分辨率	1920x1080
无线频率	2.4GHz
探照灯功率	30W
喇叭功率	30W
警灯	红蓝爆闪
带屏遥控器	MK15
声音最大传输距离	800m