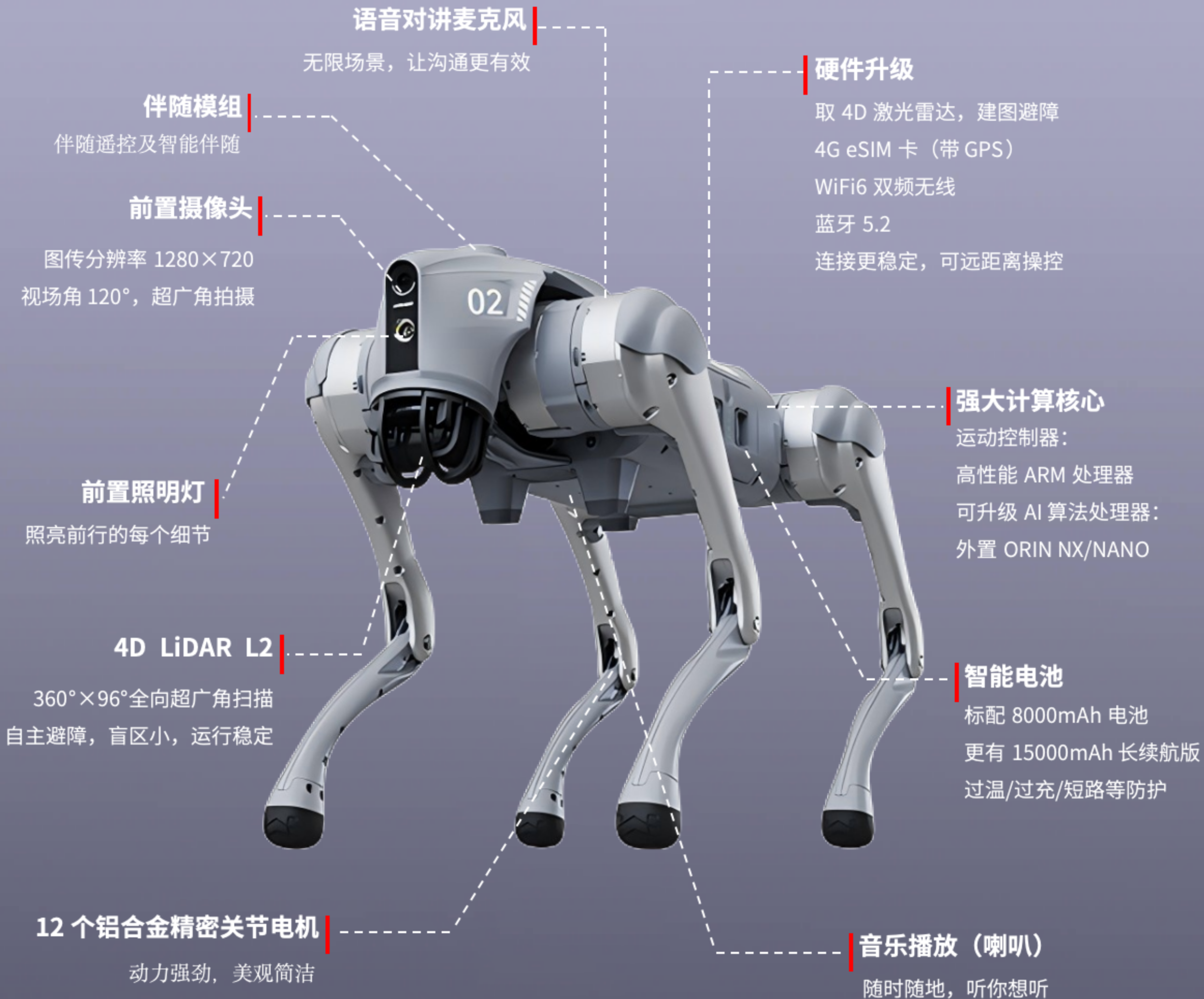


京天博特 JT-Go2 小型四足仿生智能体



智能新伙伴



● 感知系统

自研激光雷达 L2

ISS2.0 智能伴随

● 持久续航

约 2-4h（长续航版）

电池容量升级至 15000mAh

● 关节电机

关节内部走线

最大扭矩约 45 N.m

● 运动能力

移动速度 0-3.7 m/s

极限运动性能约 5 m/s

技术规格

站立尺寸	700mm×310 mm×400 mm		
整机重量	约 15 kg	工作最大功率	约 3000 W
单体自由度	12 个	负载能力	8~12 kg
最大关节扭矩	约 45 N.m		
运动速度	0~ 5 m/s		
最大攀爬落差高度	约 16 cm		
最大攀爬斜坡角度	40 °		
算力模块	八核高性能 CPU+100 TOPS 算力拓展坞		
通信模块	4G eSIM 卡 (带 GPS) 、WiFi6 双频无线、蓝牙 5.2/4.2/2.1		
感知传感器配置	4D 激光雷达+深度相机+高清广角相机		
供电系统	电池容量 15000mAh, 续航时间约 2-4h, 充电器 33.6V 9A		
运动控制	具备倒立、握手、空翻、伸懒腰、多种创意舞蹈等, 支持多种仿生步态切换		
操作系统功能	支持智能OTA 升级、3D 建图、自主避障、图形化编程、大模型语音交互、高清图传、机器人第一视角显示、机器人实时状态数据查询等		
二次开发支持	外置拓展接口, 支持加装轻量型机械臂、多种感知传感器、多种通信中继模块等附件		
	提供 URDF 模型文件, 支持 Gazebo、Isaac Sim 等主流仿真平台		
	提供完整 SDK 开发文档及配套培训课程 (不少于40课时)		
*注: 产品持续迭代优化, 略有不同, 请以实际收货为准			

二次开发支持

开发文档

底层运动控制-调试框架

更新时间: 2023-10-18 16:14:32

在测试运动控制算法时，机器人需先从地上站起来，再进行控制；测试完成后，机器人需回到躺下状态；当测试出现意外时，机器人需及时退出测试算法并平躺倒下。

为了满足这些需求，开发者在开发运动控制算法之外，还需要开发一个调试框架，以实现上述功能。本文将结合 `example/state_machine` 下的教程，介绍如何设计一个调试框架。

前置知识

在阅读本教程前，请简单了解以下内容：

- 电机控制（[底层服务接口](#)、[底层运动控制-腿部运动](#)）
- 遥控器状态获取（[遥控器状态获取教程](#)）
- json解析（[example/jsonize](#)）

状态切换

软件服务接口

更新时间: 2023-12-26 18:14:35



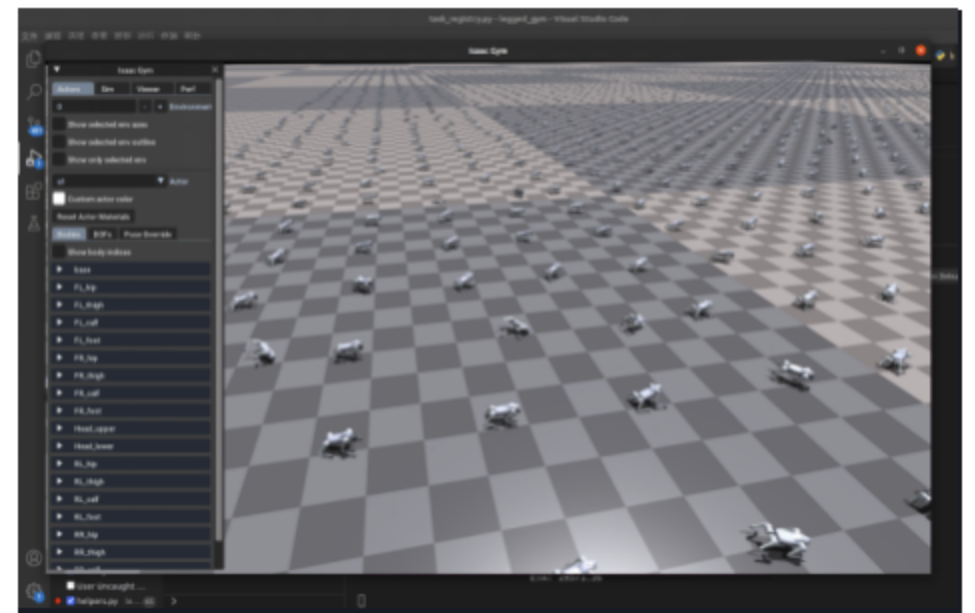
底层服务接口

软件服务接口

《Go2-四足机器人综合应用》

序号	课程名称	内容简介	课时
1	Go2-四足机器人入门	介绍Go2-四足机器人的基本结构、运动学模型、控制方式、传感器、通讯等。	4
2	运动学入门	介绍Go2-四足机器人的运动学模型，包括机器人的运动学建模、运动学求解等。	4
3	运动学进阶	介绍Go2-四足机器人的运动学进阶内容，包括机器人的运动学建模、运动学求解等。	2
4	运动学进阶	介绍Go2-四足机器人的运动学进阶内容，包括机器人的运动学建模、运动学求解等。	2
5	运动学进阶	介绍Go2-四足机器人的运动学进阶内容，包括机器人的运动学建模、运动学求解等。	2
6	运动学进阶	介绍Go2-四足机器人的运动学进阶内容，包括机器人的运动学建模、运动学求解等。	2
7	运动学进阶	介绍Go2-四足机器人的运动学进阶内容，包括机器人的运动学建模、运动学求解等。	4
8	运动学进阶	介绍Go2-四足机器人的运动学进阶内容，包括机器人的运动学建模、运动学求解等。	4
9	运动学进阶	介绍Go2-四足机器人的运动学进阶内容，包括机器人的运动学建模、运动学求解等。	8
10	运动学进阶	介绍Go2-四足机器人的运动学进阶内容，包括机器人的运动学建模、运动学求解等。	4
11	运动学进阶	介绍Go2-四足机器人的运动学进阶内容，包括机器人的运动学建模、运动学求解等。	4
12	运动学进阶	介绍Go2-四足机器人的运动学进阶内容，包括机器人的运动学建模、运动学求解等。	16

课程文件



Issac 仿真（提供 RL 例程）

拓展配置

显示历史点
显示连接线
自动追踪

统计 0.01 km

定位信息 30.525951, 114.398707

位置 30.525951°, 114.398707°
卫星 8
海拔 61.2 m
精度 1.5 良好
速度 1.08 m/s
时间 16:48:08

远程云控及北斗真值显示

支持跨域超远距离控制，远程实时控制运动、远程语音交互等，网络控制延时 $\leq 200\text{ms}$ 。提供数据可视化界面，支持电量显示，实时北斗真值坐标显示。



武汉京天电器有限公司

WUHAN JINGTIAN ELECTRICAL CO., LTD.

公司官网: www.jingtianrobots.com

地 址: 武汉市洪山区中国地质大学宝谷创新创业中心211室

电 话: 027-87522899

商务合作: 180 6202 0215 185 7283 0798

邮 箱: 1954543944@qq.com

1590598072@qq.com



扫码获得更多资讯