

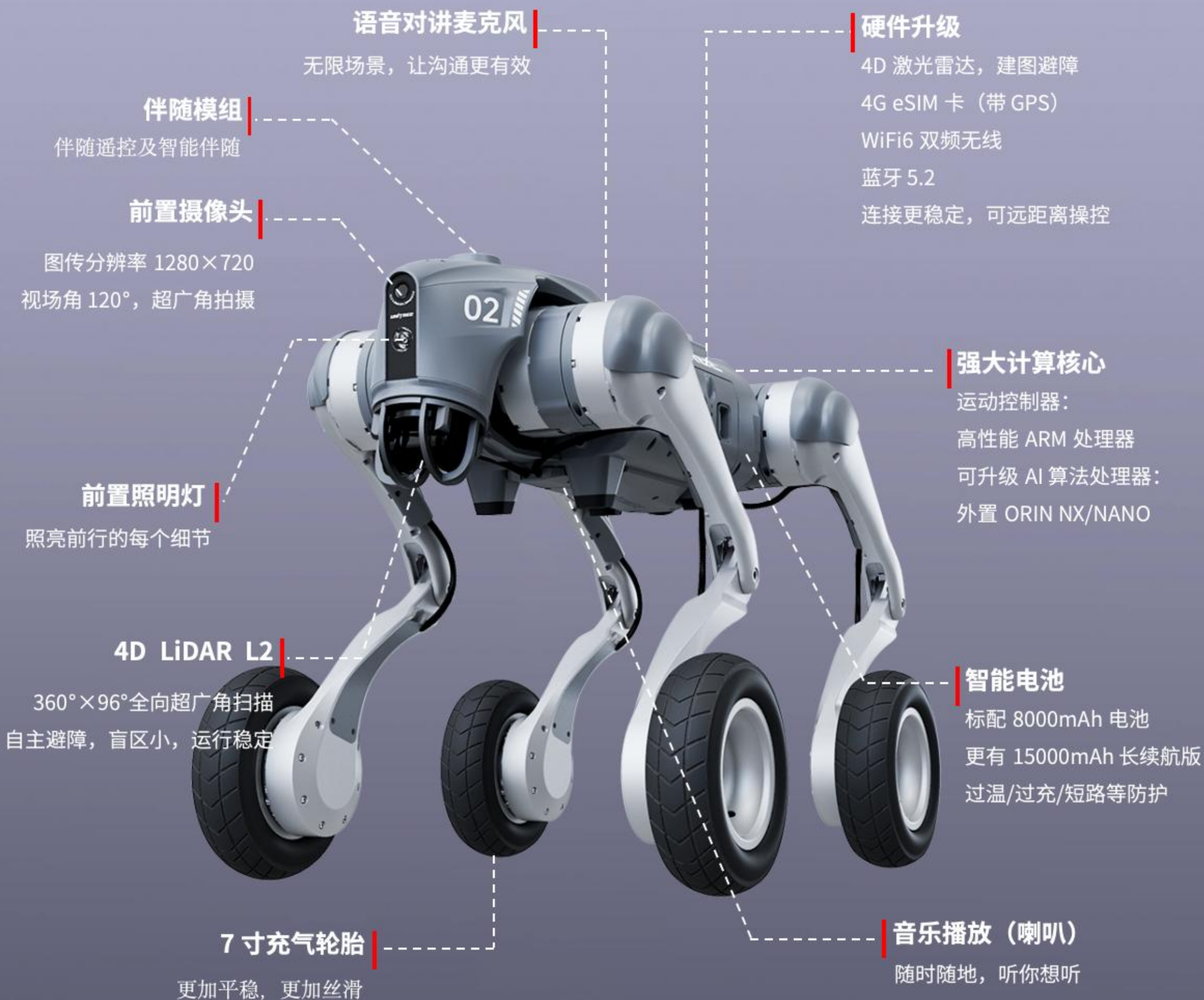


京天博特 JT-Go2W

全地形四轮足仿生智能体



# 轮式新伙伴



## ● 轮足形态

搭配轮毂电机  
7寸充气轮胎

## ● 持久续航

约 1.5-3 h（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 0-2.5 m/s  
最大攀爬落差高度 70 cm

# 技术规格

站立尺寸	700mm×430 mm×500 mm		
整机重量	约 18 kg	轮胎	7 寸充气胎
单体自由度	16 个	负载能力	8~12 kg
最大关节扭矩	约 45 N.m		
运动速度	0~2.5 m/s		
最大攀爬落差高度	约 70 cm		
最大攀爬斜坡角度	35 °		
算力模块	八核高性能 CPU+40TOPS 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+北斗定位模块		
供电系统	电池容量 15000mAh, 续航时间约 1.5-3h, 充电器 33.6V 9A		
运动模式	具备高速运动模式、地形模式、攀爬模式		
操作系统功能	支持智能OTA 升级、高清图传、基本遥控、语音对讲、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开发文档及参考例程		

\*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

软件服务接口 > 底层服务接口

### 底层服务接口

更新时间：2025-09-02 15:28:14

底层通信主要是控制电机、电池、遥控器、IMU数据并发布rtflowstate、订阅控制命令rtflowcmd并控制电机、电池。

#### 接口说明

##### 底层控制指令

用户可通过订阅 DDS 话题 "rtflowcmd" 来发送电机、电池、自动充电、电机电源开关的控制指令，数据格式如 LowCmd\_idl 所示。

- 电机控制命令：机身共 16 个电机，其中腿部 12 个关节电机顺序与 Go2 机器人一致，其余 4 个为轮子电机。电机的指令可参考 MotorCmd\_idl。
- 电池控制命令：关闭机身电池，详情参考 BmsCmd\_idl。
- 自动充电命令：控制自动充电的命令，&0xFE->自动充电打开，&0x01->自动充电关闭。
- 电机电源控制命令：控制电机电源的命令，&0xFD->16个电机的电源开关打开，&0x02->16个电机的电源开关关闭。

## 底层服务接口

软件服务接口 > 高层运动服务接口

### 高层运动服务接口

更新时间：2024-04-08 15:03:29

#### 高层控制接口

##### 高层控制接口的调用方式

Go2w 的高层接口与 Go2 兼容，可通过调用 Go2 的 sport\_client，来给 Go2w 发送速度控制等运动指令。

```
#include <unitree/robot/go2/sport/sport_client.hpp>
#include <unistd.h>

int main(int argc, char **argv)
{
    if (argc < 2)
```

## 高层服务接口

## 拓展配置



## 无线充电桩

可选配无线充电桩模块，支持设备在执行自主巡检等任务的过程中完成低电量自动回充。

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。



## 远程云控及北斗真值显示



## 武汉京天电器有限公司

WUHAN JINGTIAN ELECTRICAL CO., LTD.

---

公司官网: [www.jingtianrobots.com](http://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](mailto:1954543944@qq.com)

[1590598072@qq.com](mailto:1590598072@qq.com)



扫码获得更多资讯