

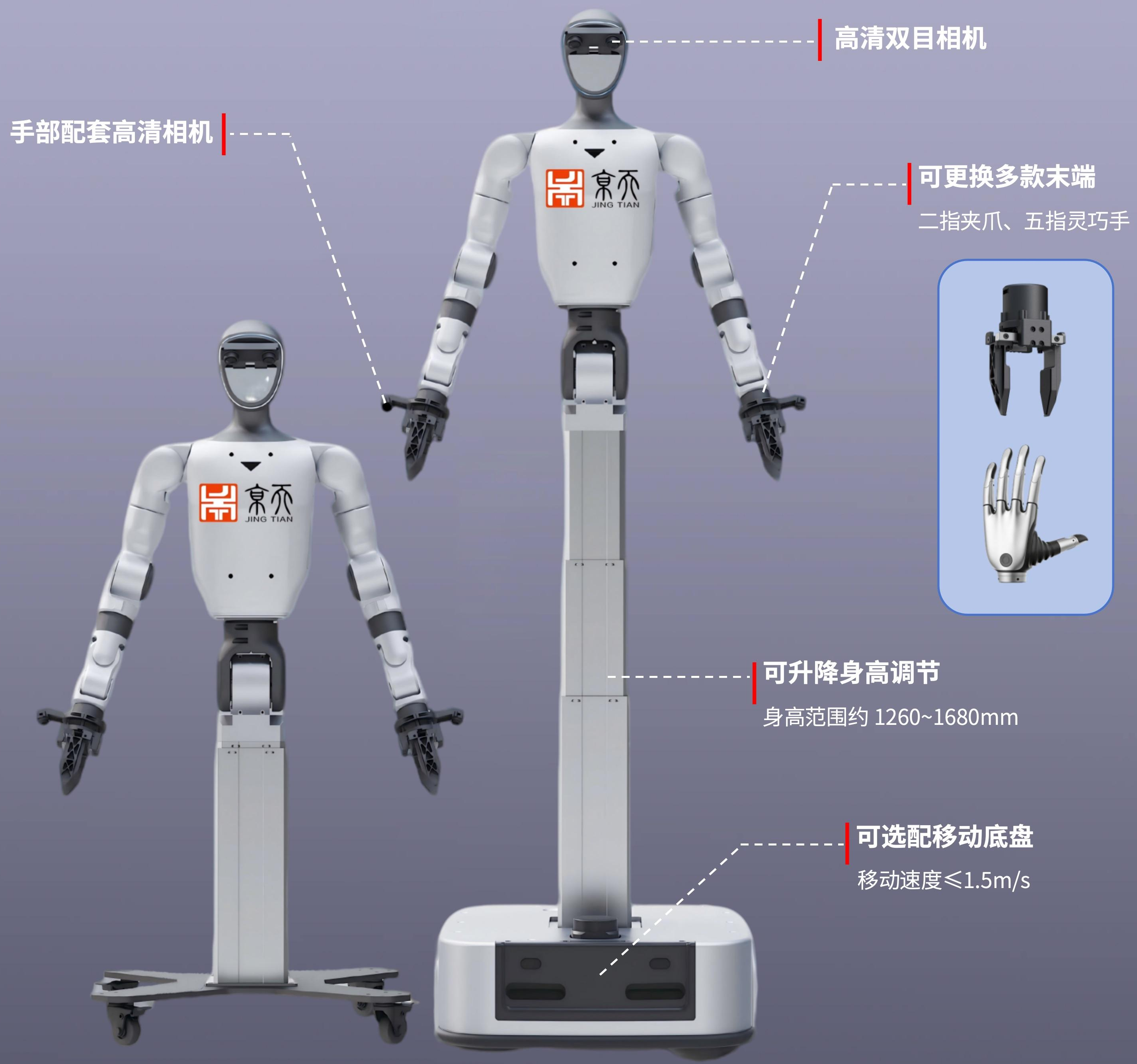


京天博特 JT-G1D

双臂类人数采移动平台



解码智能体进化



- 高性能人形机器人本体

 - 更高自由度的本体
 - 更大范围的作业空间
 - 更低延时的控制响应
- 系统化数采工具

 - 高效可视化模版管理
 - 高并发结构，可拓展规模
 - 7*24 小时稳定在线采集
- 训练模型及推理工具

 - 生态丰富支持主流模型
 - 高保真、高精度 3D 资产库
 - 开箱即用，快速部署

技术规格

型号	JT-G1D通用版	JT-G1D 旗舰版
整机尺寸（立柱最低高度）	约1260×500×500mm	约1260×525×570mm
整机尺寸（立柱最高高度）	约1680×500×500mm	约1680×525×570mm
整机重量（含电池）	约50kg	约80kg
整机自由度（不含末端）	17	19
单臂最大负载	约 3kg	
立柱升降速度	约60mm/s	
底盘移动速度	/	1.5m/s
底盘驱动形式	/	双轮差速，支持原地 360° 旋转
底盘传感器	/	激光雷达*1+深度摄像头*2+物理碰撞传感器*2+低矮障碍物识别传感器*2
算力模组	基础算力8核高性能CPU + 高算力模组NVIDIA Jetson Orin NX 16GB (100TOPS算力)	
相机模组	头部高清双目相机*1 + 腕部高清相机*2	
续航时间	约2小时	约6小时
智能 OTA 升级	支持	
二次开发	提供完整 SDK 开发文档、运动控制 API 接口、灵巧手控制接口	
	提供URDF模型文件，支持Gazebo、Isaac Sim等主流仿真平台	
	支持强化学习、模仿学习等算法部署	
*注： 产品持续迭代优化，略有不同，请以实际收货为准		

软件生态

软件与开发文档



开源世界模型



SDK 开发文档



数据采集平台（选配）



训练推理平台（选配）

拓展配置



unifoLM to Go 便携式机器人开发系统

开箱即用：便携 U 盘，预装 Ubuntu 开发环境，即插即用。

预配置环境：Conda 环境、ROS2、开发工具、常用训练数据集、Unitree 开源项目一应俱全。

多显卡兼容：支持 RTX3060 和 RTX5090D，兼容其他 NVIDIA 显卡。



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