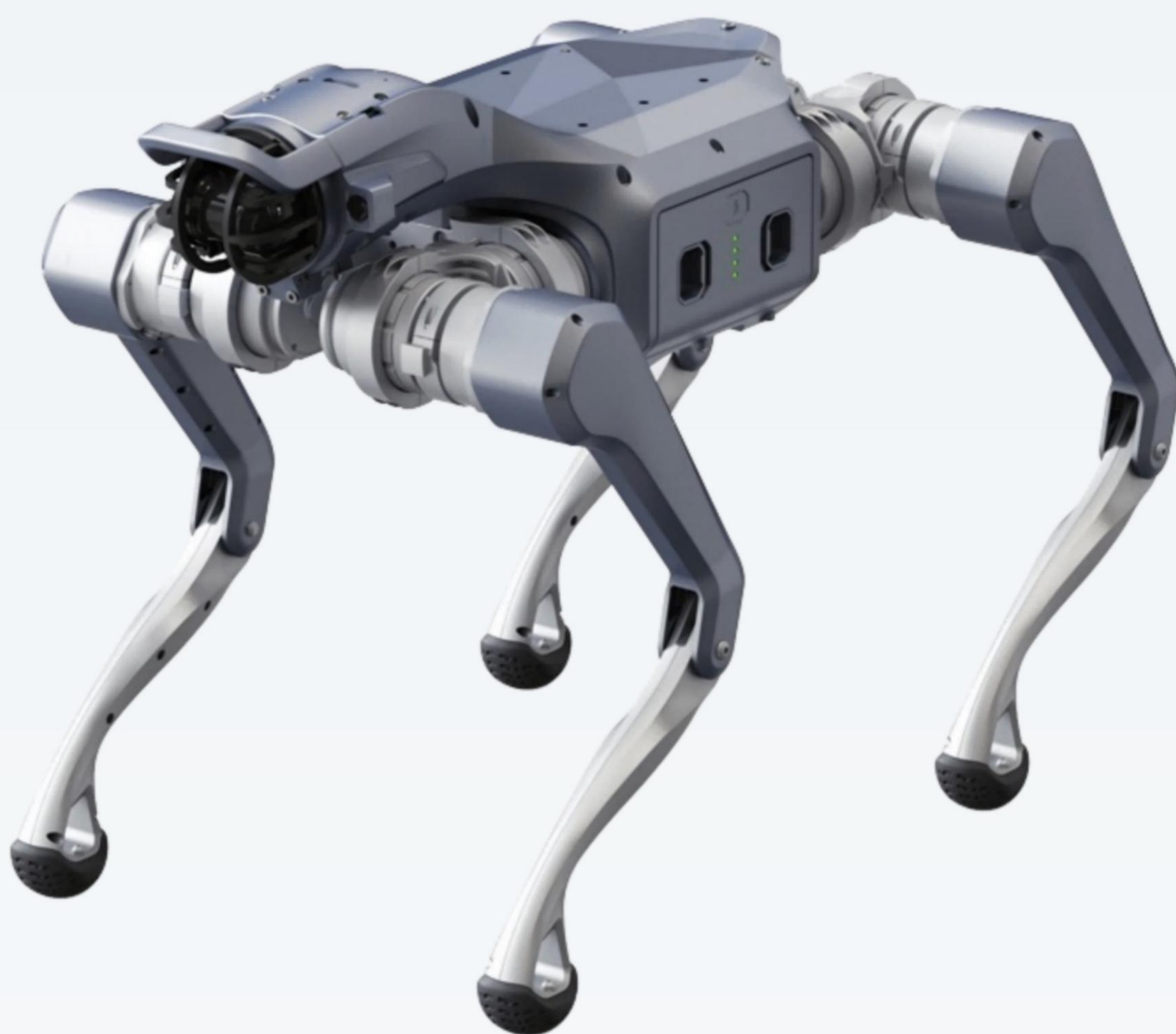




京天博特 JT-As2

小型行业四足机器人



小巧灵活 行业性能

伴随模组

伴随遥控及智能伴随，自由切换

前置摄像头

高清相机

扬声器和麦克风

精准收音，澎湃放音

丰富外置接口

千兆以太网 x1
SBUSx1、
电源输出能力：BAT

超广角激光雷达

360°X96°全向超广角扫描自主避障，盲区小且运行稳定

前置照明系统

高亮度照明灯，照亮前路的每一个细节

12 个高功率密度电机

低惯量高速内转子永磁同步电机
动力澎湃，举步生风。无惧重载，复杂地形亦能稳健前行。

智能电池

标配：8000mAh 电池
可选 15000mAh 长续航版本，挑战更长时间作业。
性能更强劲，续航更持久

强大双核计算中枢

运动控制器：高性能 ARM 处理器
可拓展 AI 算法处理器：外置 ORIN NX



强劲电机 超强负载

最大关节扭矩约 90N.m，扭矩重量
比约 5N·m/kg（自重 18kg）

超久续航 拓展边界

15000mAh 大容量电池，空载续航超
4h，负重 15kg 可连续工作超 2.5h，持
续行走超 13km

灵敏仿生 动态非凡

仿生具身大模型，实现奔跑、攀爬、跳
跃等多种动作，最大空载速度达
5m/s

技术规格

机器人尺寸	站立尺寸约 776mm × 378mm × 233mm，折叠尺寸约 720mm × 378mm × 457mm		
整机重量	约 18 kg（含电池）	防护等级	IP54
单体自由度	12 个	运动速度	0 ~ 5 m/s
续航能力	空载续航约 4 小时，负载 15kg 续航约 2.5 小时		
负载能力	站立负载最大约 65 kg，持续行走负载约 15 kg		
楼梯行走能力	最大台阶高度 25cm		
斜坡行走能力	约 40 °		
关节最大扭矩	约 95 N.m		
关节运动空间	机身： - 45° ~ 45°，大腿： - 115 ° ~ 200 °，小腿： - 159 ° ~ - 47 °		
感知传感器配置	工业级激光雷达 + 高清相机 +照明灯 + 扬声器 + 阵列麦克风		
供电系统	容量 15000mAh ，电压 51V		
控制和感知算力	基础算力：8 核高性能CPU，选配高算力拓展坞 NVIDIA Jetson Orin NX		
外置接口	千兆以太网 × 1、SBUS × 1、电源输出能力：BAT		
二次开发支持	支持智能OTA升级		
	提供 URDF 模型文件，支持 Gazebo、Isaac Sim 等主流仿真平台		
	支持高层和底层的二次开发，支持ROS，提供完整SDK开发文档		
*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/高层服务接口



参考例程

拓展模块



unifoLM to Go 便携式机器人开发系统

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

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