



京天博特 JT-R1D

轮式人形智能移动平台



智能新伙伴

提供双目相机模组

双目 FOV: 水平 146°, 竖直 124°
双目间距: 60mm
RGB: 1280×720@30Hz

高性能算力模组

头部处理器: 8 核高性能 CPU
头部模组算力: 10TOPS

7 自由度版本 (单臂)

5 自由度版本 (单臂)

可更换多款末端

二指夹爪、五指灵巧手



可升降身高调节

身高范围约 683~1600mm

可选配固定底座

可选配移动底盘

底盘自由度 3 个

● 高性能本体

更高自由度的本体
更大范围的作业空间

● 多元交互方式

配置双目算力模组
配置语音交互系统等

● 全栈开放

成熟的机器人开发框架
支持底层全流程二次开发

技术规格

型号	JT-R1D-A5	JT-R1D-A7
整机尺寸（立柱最低高度）	约683×520×440mm	约683×520×440mm
整机尺寸（立柱最高高度）	约1600×520×440mm	约1600×520×440mm
整机重量（含电池）	约30kg	约32kg
整机自由度（带夹爪）	18	22
单手臂自由度	5	7
小臂+大臂长度	420mm	555mm
肩膀最大扭矩	60Nm	
基础算力	机身：8核高性能CPU、头部：8核高性能CPU+10TOPS算力	
高算力模组	选配NVIDIA Jetson Orin （40~100TOPS算力）	
感知传感器	底盘激光雷达+双目相机+腕部相机（可选）	
供电方式	外部供电或锂电池	
续航时间	约1.5小时	
智能 OTA 升级	支持	
二次开发	提供 SDK 开发文档、开源底层、机械臂、音频、灯光、视觉控制等接口	
	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

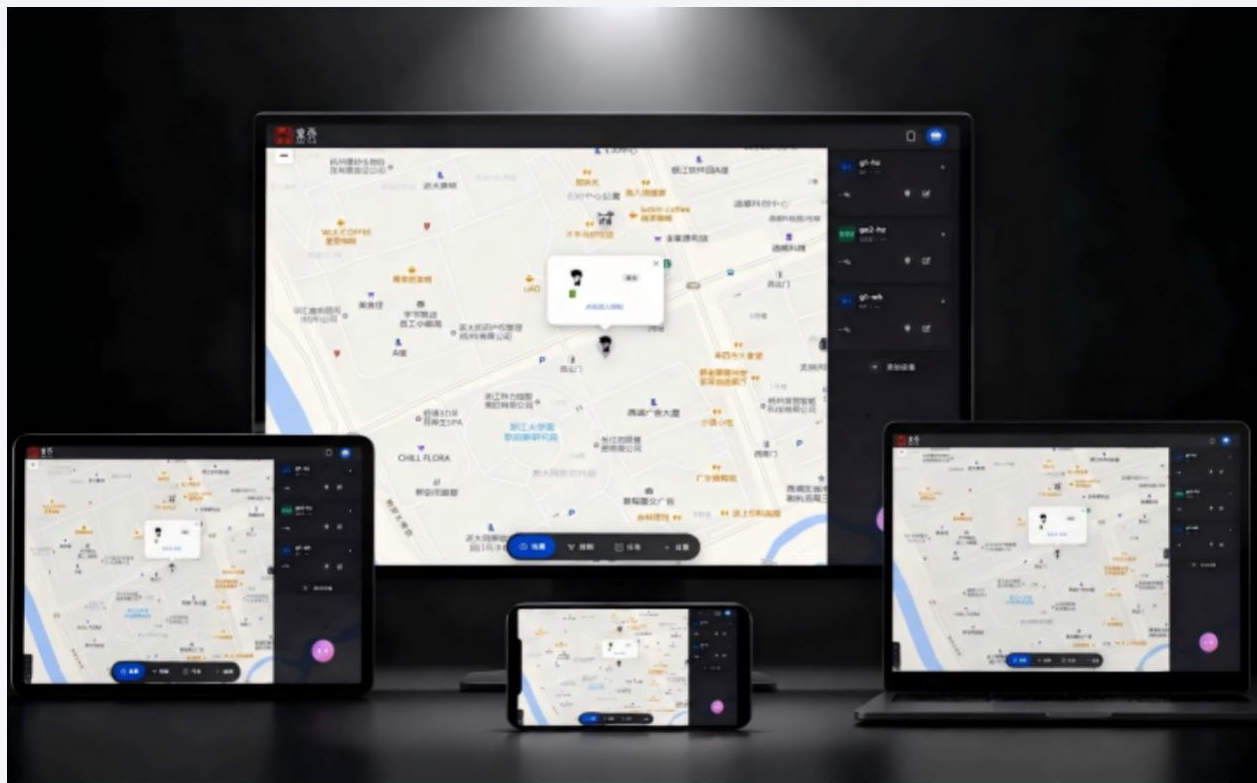


底层运动开发



软件服务接口

拓展配置



UniFolm 多机型机器人统一控制平台

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。

设备接入与管理：人形、四足等多型号多设备统一接入、支持设备实时状态监控、位置追踪

多型号设备统一控制：支持多设备任务流程编排，图形化编程，支持多设备随意切换控制

语音助手：支持语音交互下发动作指令、日常聊天

多人协作：团队成员统一管理、设备统一管理



UnifoLM to Go 便携式机器人开发系统



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