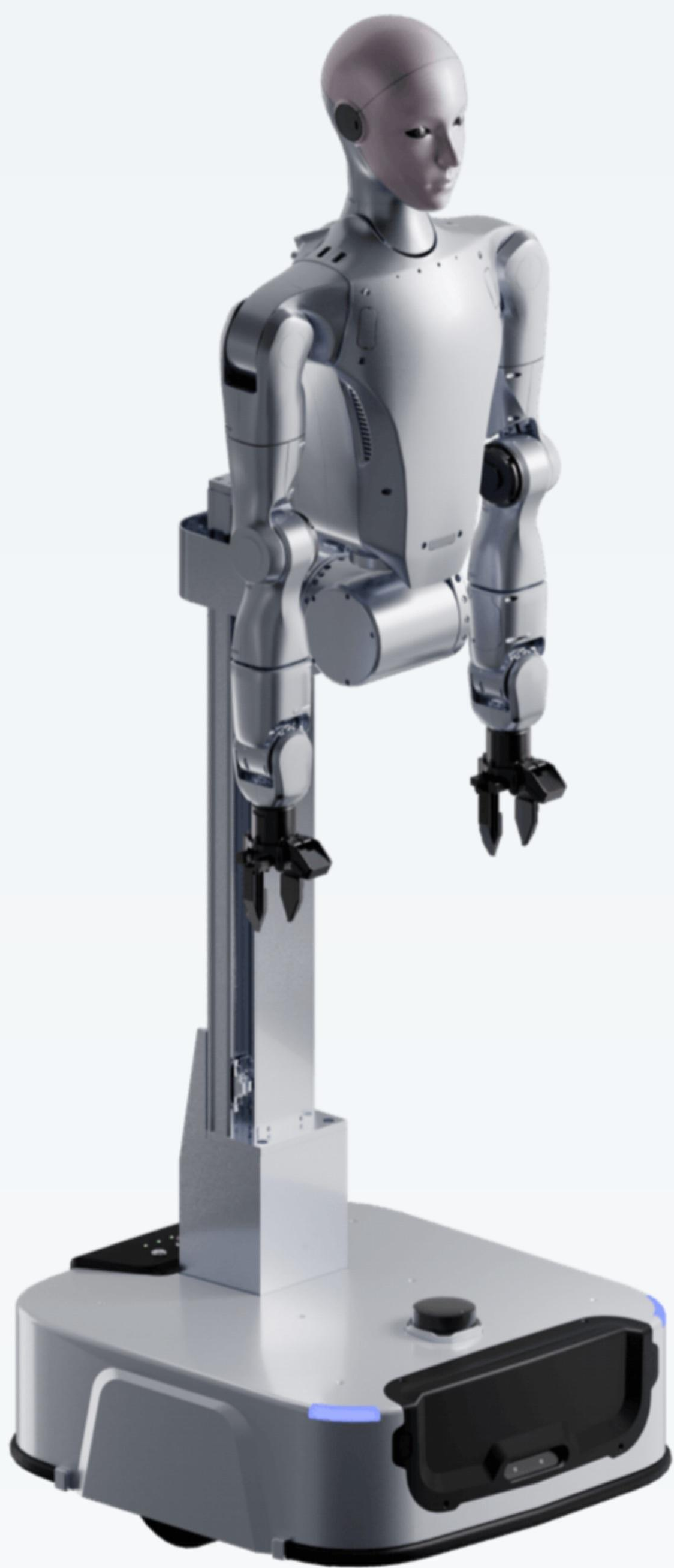


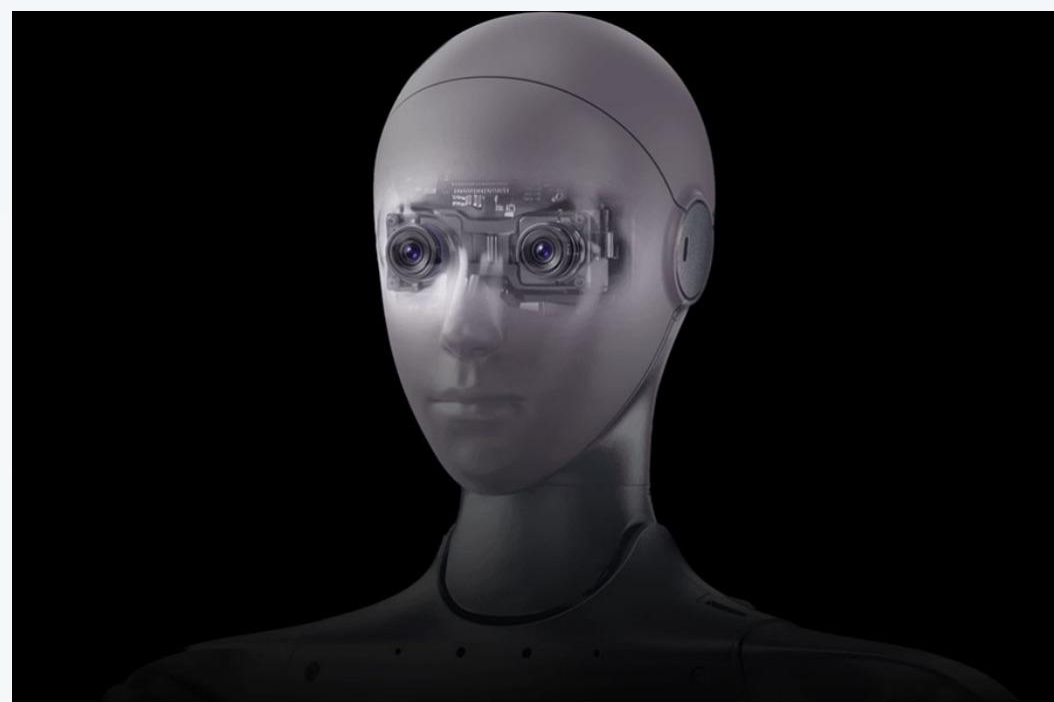


京天博特 JT-H2D

行业级轮式双臂人形机器人



行业级移动操作新标杆



多模态感知

大视场角仿人双目相机, 支持自然语言指令交互, 让人机协作像人与人配合一样自然流畅



高动态运动

躯干支持 0-115°大角度俯仰, 适应低处抓取与高处存放, 搭载高扭矩关节与动力学算法



全开源生态

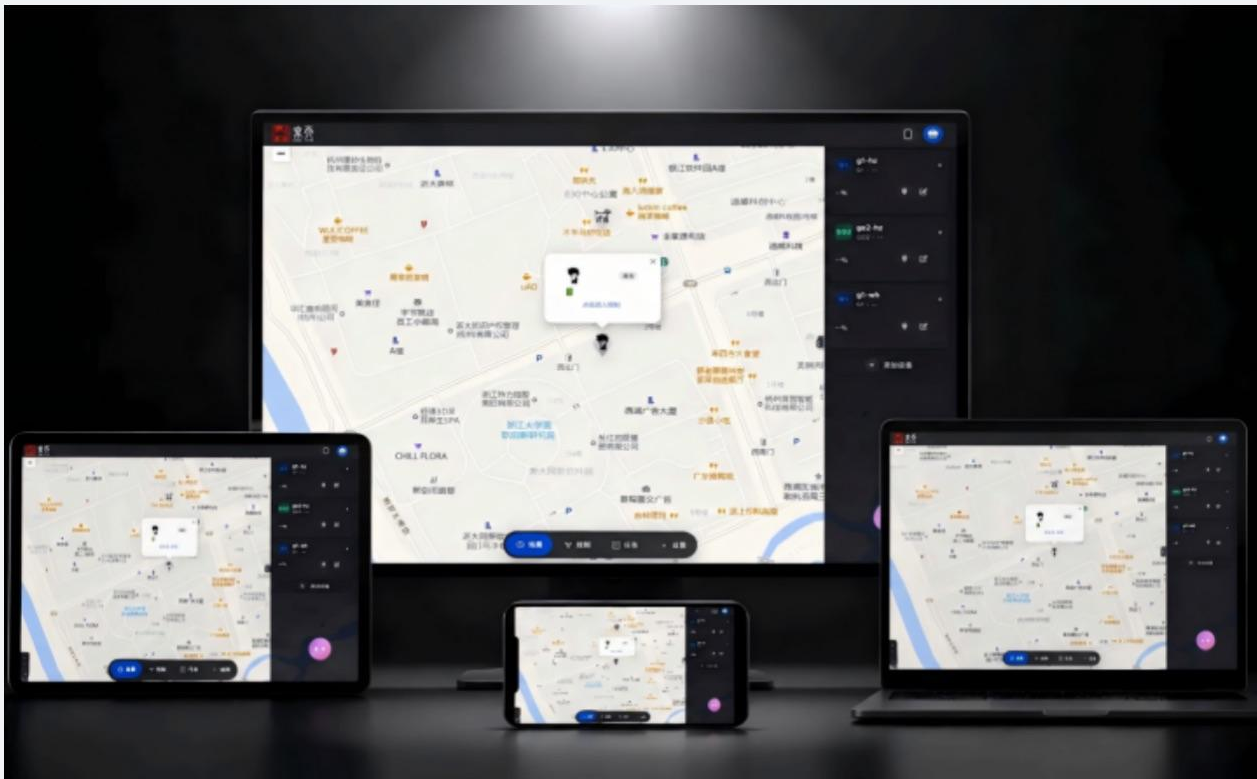
全面开放 SDK 与 API 接口, 内置成熟的导航算法库, 让开发者专注于上层应用创新

技术规格

型号	JT-H2D通用版		JT-H2D 旗舰版	
整机尺寸（立柱最低高度）	1200×576×620mm			
整机尺寸（立柱最高高度）	1700×576×620mm			
整机重量（含电池）	约135 kg			
整机自由度（带夹爪）	19		20	
单手臂自由度	7（不含末端）			
单臂最大负载	最大负载约15 kg， 额定负载约7 kg			
立柱升降速度	最大约 200mm/s			
单臂展（含二指夹爪）	约0.62 m			
基础算力	PC1： Intel Core i5（平台功能）PC2： Intel Core i7（用户开发）			
感知传感器	头部大视场角仿人双目相机*1+腕部高清相机*2			
电池	电池快换： 48V/18Ah（864Wh）		底盘电池（快拆）： 48V/30Ah（1.44KWh）	
底盘驱动形式	/		伺服电机、双轮差速，支持原地360 ° 旋转	
续航时间	7*24H（直充供电）		约5H（支持电池更换/自动回充）	
二次开发	支持智能 OTA 升级			
	提供SDK开发文档，支持强化学习、模仿学习等算法部署			
	提供URDF模型文件，支持Gazebo、Isaac Sim等主流仿真平台			
*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

软件系统



UniFolm 多机型机器人统一控制平台

- 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
- 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。



UnifoLM to Go 便携式机器人开发系统

应用方向



- 高校科研研发**
- 具身智能前沿验证
 - 机器人教学演示



- 工业智能制造**
- 工业自动化快速分拣
 - 无人化仓储零售



- 商业服务场景**
- 智能接待、展馆讲解
 - 商超整理运维



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