

四足机器人A1



A1

灵巧,创造无限可能



专利机身结构及布局设计

- 高强度轻巧机身结构, 维护简单的方便。标配高性能机载双主控感知主控, 运动主控)
- 标配RealSense深度相机、建图+避障。外置接口: 4个USB、2个HDMI、2个以太网

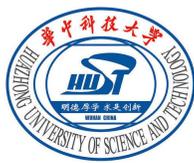
极致的软硬件可靠性

- 深耕四足机器人领域超过6年
- 在2020CES现场, 单台A1连续成功展示80多次后空翻
- 采用闭环空翻算法, 保证运动稳定性

优秀的运动性能

- 最大持续奔跑速度: 3.3m/s (1.188km/h) 世界纪录: 3.7m/s, 由MIT在跑步机上实现
- 国内速度最快、最稳定的中小型四足机器人

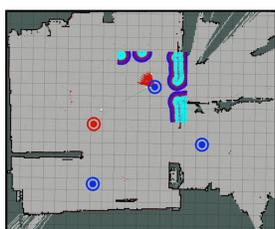
使用我们机器人的高校用户





尺寸 (长x宽x高)	500×300×400mm 450×300×150mm (站立/折叠)	电池容量	4200mAh*22.2V	外置接口	HDMI×2、以太网口 ×2、USB3.0×4、485 口×1
整机重量	12kg (带电池)	整机自由度	12	二次开发编程 语言	C C++ ROS
负载	5kg	足断力传感器 数量	4	实时操作系统	运动控制: Ubuntu 环境感知: UbuntuROS
续航时间	1-2h	保护模式	硬急停保护 摔倒保护 过温保护	感知功能	深度相机、 激光雷达: 选配2D/3D 激光雷达
爬坡角度	≤25°	关节最大扭矩	33.5NM	运动功能	上下台阶、斜坡、楼梯 倒地起立/翻身起立 支持行走、跑步及其他 高性能步态开发
最大行走速度	>3.3m/s	机身输出电源	5V、12V、19V		

示例应用



选配高精度激光雷达

- 地图构建
- 动态避障
- 自主定位
- 导航规划



基于视觉的自主跟随

- 针对视觉范围内目标进行实时跟随
- 支持对跟随目标特征的在线学习，跟随鲁棒性好



基于视觉的自主避障

- 对机器人视角范围0.8m内的障碍物进行避障
- 可实时监测机器人视角范围内障碍物的分布情况，调整机身位置

联系我们，了解更多信息

武汉京天电器有限公司

WUHAN JINGTIAN ELECTRICAL CO., LIMITED

地址：武汉市洪山区光谷时代广场A座1908

公司官网：www.jingtianrobots.com

Email: 18062020228@qq.com

Tel: 027- 8752 2899

刘经理：180 6202 0228

李经理：180 6202 0229