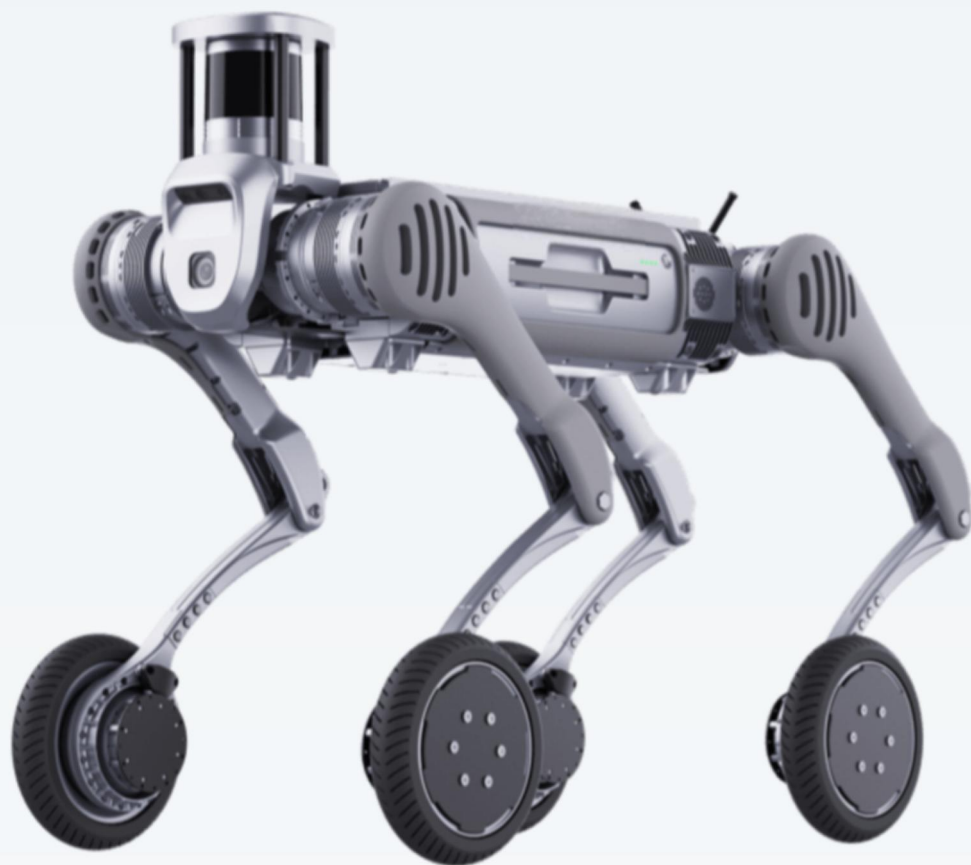
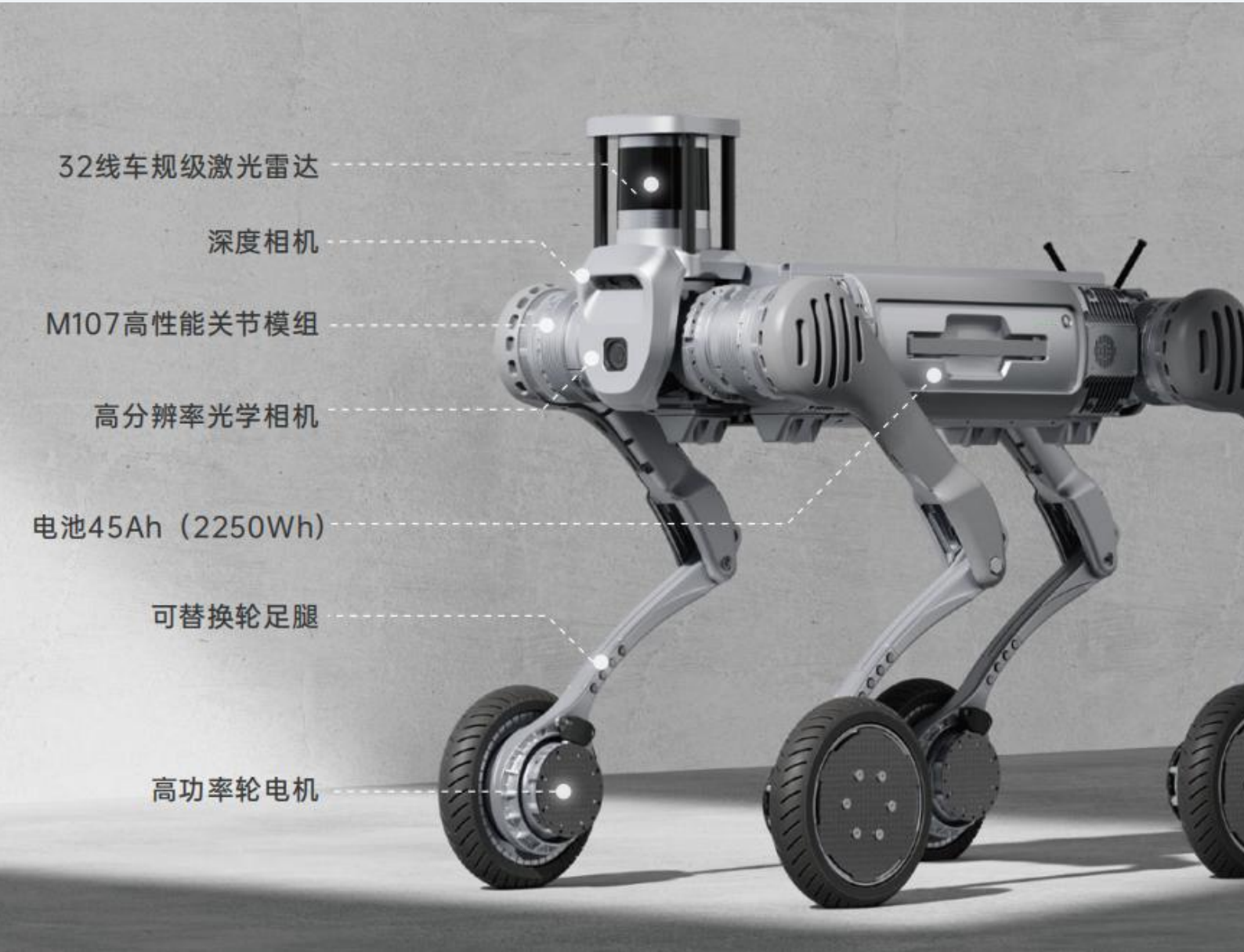




京天博特 JT-B2 W 行业级轮足机器人



超越距离 地形无阻



轮足替换变形

通过腿部多关节的快速协同响应，
在颠簸路面上行走更加稳定



高性能关节 360N.m 强劲扭矩

结合感知运动控制，保持身体平衡，应
对各种不同离散地形挑战



超强续航 持续高效

快速更换电池 智能自主充电
支持自主充电解决方案

技术规格

机器人尺寸	站立尺寸约 1098mm×550mm×758mm，折叠尺寸约 950mm×550mm×450mm		
整机重量	约 75 kg（含电池）	防护等级	IP67
最大运动速度	20km/h		
续航能力	40kg负载最大续航里程50km		
负载能力	站立负载最大 120 kg，持续行走负载> 40 kg		
楼梯行走能力	最大台阶高度 20~25cm		
攀爬能力	正向爬上和爬下高度 40cm 台阶		
斜坡行走能力	> 45°		
轮足替换	支持足式/轮足变换，轮直径 225mm，最大转速 57rad/s，最大扭矩 50N.m		
感知传感器配置	3D 激光雷达×1+ 深度相机×2+ 光学相机×2（不同配置有所差异）		
供电系统	>2kwh，电压 58V		
控制和感知算力	标配：Intel Core i5（平台功能），Intel Core i7（用户开发） 选配：Intel Core i7及Nvidia Jetson Orin NX（最多3块）		
外置接口	1000M-Base-Ethernet×4，USB3.0×4，12V×4，5V×1，24V×4，BAT×1		
二次开发支持	外置拓展接口，支持加装轻量型机械臂、多种感知传感器、多种通信中继模块等附件		
	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

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。

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