



京天博特 JT-B2

行业级四足机器人



全能适应 引领工业智能



32 线车规级
激光雷达

M107
高性能关节模组

深度相机

超大容量电池
45Ah (2250Wh)

高分辨率
光学相机



关节内部走线
性能激增 170%
360N.m 强劲扭矩

持续行走负载 > 40kg
20kg 负载持续行走 > 4h, 里程 > 15km
空载持续行走 > 5h, 里程 > 20km

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×450mm×645mm，折叠尺寸约 880mm×460mm×330mm		
整机重量	约 60 kg（含电池）	防护等级	IP67
单体自由度	12 个	运动速度	> 6 m/s
续航能力	综合运行续航4-6 小时		
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°		
跳跃能力	跳跃深堑宽度 0.5~1.2m，最大跳远距离> 1.6m		
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	容量45Ah（2250Wh），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

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