

ROBOTICS GALU

G1

LA NUEVA ERA DE AGENTES

CATALOGO 2026



AVATAR DE IA DE AGENTE HUMANOIDE



C O N T E N I D O

G1

G1 Básico

G1 EDU
investigación y
desarrollo

- G1 Edu - U1
- G1 Edu - U2
- G1 Edu - U3
- G1 Edu - U4
- G1 Edu - U5
- G1 Edu - U6
- G1 Comp

Cámara de profundidad

- Intel RealSense

3D LIDAR

- LIVOX-MID360

Cableado interno a través de articulaciones huecas en toda la máquina

- Cables no externos

Movilidad

- Velocidad de desplazamiento de 2 m/s

Módulo de movimiento central

- Torque máximo en las articulaciones 120 N.m

Matriz de micrófonos

- Cancelación de ruido, Cancelación de eco

Altavoz / Parlante

- Estéreo, Potencia de 5W

Batería extra grande de liberación rápida

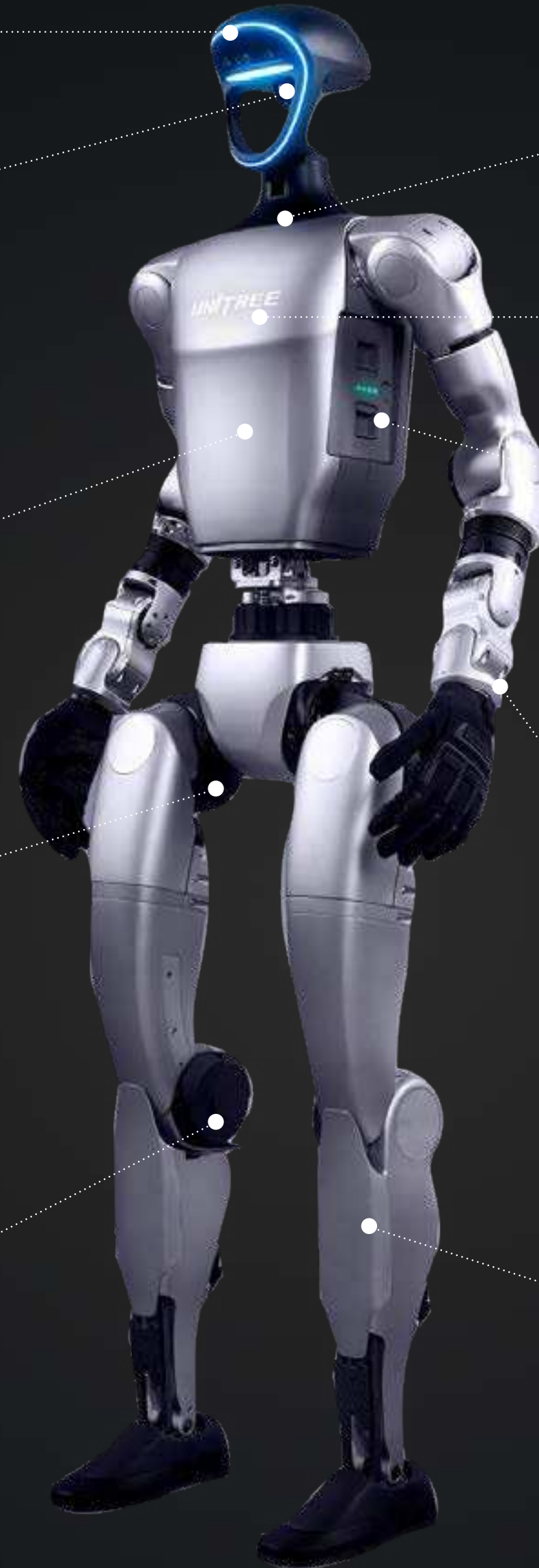
- Proporciona energía duradera

Grados de libertad por brazo

- Hombro 3 + Codo 2 + Muñeca 2 (opcional)

Grados de libertad por pierna

- Cadera 3 + Rodilla 1 + Tobillo 2



G1

TABLA COMPARATIVA



Dimensiones mecánicas

Altura, anchura y grosor (soporte)		1320x450x200mm
Alto, Ancho y Grosor (Pliegue)		690x450x300mm
Peso (con batería)		Aproximadamente 35 kg+
Grados totales de libertad (libertad conjunta)	23	23-43
Grados de libertad de una sola pierna	6	6
Grados de libertad de la cintura	1	1+(2 grados de libertad de cintura adicionales opcionales)
Grados de libertad de un solo brazo	5	5
Grados de libertad con una sola mano	/	7 (Control de fuerza opcional de la mano de tres dedos) + 2 (2 grados de libertad de muñeca adicionales opcionales) *Mano diestra de tres dedos Dex3-1 Parámetro: El pulgar tiene 3 grados de libertad activos; el dedo índice tiene 2 grados de libertad activos; el dedo medio tiene 2 grados de libertad activos. **Dex3-1 se puede instalar opcionalmente con conjuntos de sensores táctiles
Cojinete de salida conjunto	Rodamientos de rodillos cruzados de grado industrial (alta precisión, alta capacidad de carga)	Rodamientos de rodillos cruzados de grado industrial (alta precisión, alta capacidad de carga)
Motor articular	Motor síncrono de imán permanente (PMSM) de rotor interno de alta velocidad y baja inercia, con mejor velocidad de respuesta y disipación de calor.	Motor síncrono de imán permanente (PMSM) de rotor interno de alta velocidad y baja inercia, con mejor velocidad de respuesta y disipación de calor.
Par máximo de la articulación de la rodilla(1)	90 N.m	120 N.m
Carga máxima del brazo(2)	Alrededor de 2 kg	Aproximadamente 3 kg
Longitud de pantorrilla + muslo	0,6 millones	0,6 millones
Envergadura de brazos	Aproximadamente 0,45 millones	Aproximadamente 0,45 millones
Espacio de movimiento articular extra grande	Articulación de la cintura: Z±155° Articulación de la rodilla: 0~165° Articulación de la cadera: P±154°, R-30~+170°, Y±158°	Articulación de la cintura: Z±155°, X±45°, Y±30° Articulación de la rodilla: 0~165° Articulación de la cadera: P±154°, R-30~+170°, Y±158° Articulación de la muñeca: P±92,5°, Y±92,5°

G1

TABLA COMPARATIVA

G1



G1
EDUCACIÓN



Características eléctricas	Enrutamiento eléctrico hueco de unión completa	SÍ	SÍ
	Codificador conjunto	Codificador dual	Codificador dual
	Sistema de enfriamiento	Refrigeración por aire local	Refrigeración por aire local
	Fuente de alimentación	Batería de litio de 13 cuerdas	Batería de litio de 13 cuerdas
	Potencia informática básica	CPU de alto rendimiento de 8 núcleos	CPU de alto rendimiento de 8 núcleos
	Sensor de detección	Cámara de profundidad + LiDAR 3D	Cámara de profundidad + LiDAR 3D
	Matriz de 4 micrófonos	Si	Si
Accesorios	Altavoz de 5 W	Si	Si
	Wi-Fi 6, Bluetooth 5.2	Si	Si
	Módulo de alta potencia de cálculo	/	NVIDIA Jetson Orin
	Batería inteligente (liberación rápida)	9000 mAh	9000 mAh
Otro	Cargador	54 V 5 A	54 V 5 A
	Controlador manual	Si	Si
	Duración de la batería	Aproximadamente 2 horas	Aproximadamente 2 horas
	OTA inteligente mejorada	Si	Si
	Desarrollo secundario(3)	/	Si
	Periodo de garantía(4)	8 Meses	18 Meses

[1]El par máximo de los motores de articulación de toda la máquina es diferente. Este es el par máximo del motor de articulación más grande.

[2]La carga máxima del brazo varía mucho según las diferentes posturas de extensión del brazo.

[3]Para obtener más información, lea el manual de desarrollo secundario.

[4]Para conocer los términos de garantía más detallados, lea el folleto de garantía del producto.

[5]Los parámetros anteriores pueden variar en diferentes escenarios y configuraciones, sujeto a la situación real.

[6]El robot humanoide tiene una estructura compleja y una potencia extremadamente potente. Se recomienda a los usuarios mantener una distancia de seguridad suficiente entre el robot y las personas. Úselo con precaución.

[7]Si hay algún cambio en la apariencia del producto, consulte el producto real.

[8]Algunas funciones de muestra de esta página aún se están desarrollando y probando, y estarán abiertas a los usuarios en el futuro.

[9]Actualmente, la industria global de robots humanoides se encuentra en sus primeras etapas de desarrollo. Se recomienda encarecidamente a los usuarios comprender a fondo las limitaciones de los robots humanoides antes de adquirirlos.

[10]Este producto es un robot civil. Rogamos a todos los usuarios que se abstengan de realizar modificaciones peligrosas o utilizar el robot de forma peligrosa.

[11]Visite el sitio web de Unitree Robotics para conocer más términos y políticas relacionados y cumplir con las leyes y regulaciones locales

Módulo de doble grado de libertad G1-Head

Rueda individual (incluye la barra de la pantorrilla), no se vende por separado, exclusivo para mantenimiento. Esta rueda individual requiere distinguir entre pata delantera izquierda, pata delantera derecha, pata trasera izquierda y pata trasera derecha.



Base de expansión trasera NVIDIA AGX Orin para G1/G1-D

NVIDIA Jetson AGX Orin*1
Cuenta con múltiples interfaces
Incluye una potencia de procesamiento de 275 TOPS



Base de expansión trasera NVIDIA AGX Orin para G1/G1-D

NVIDIA Jetson AGX Orin*1
Cuenta con múltiples interfaces
Incluye una potencia de procesamiento de 275 TOPS



CÁMARA DE PROFUNDIDAD

Modelo	D435i
Tamaño	124mm*29mm*26mm
Distancia mínima de profundidad	0.105m
Resolución de imagen de profundidad	1280*720 @30fps
Campo de visión de profundidad	86° * 57° (+ 3°)



BASE DE EXPANSIÓN TRASERA NVIDIA AGX THOR PARA G1/G1-D

NVIDIA Jetson AGX Thor*1
Features multiple interfaces
Includes 2070 TOPS computing power.



Base de expansión trasera NVIDIA AGX Orin para G1/G1-D

NVIDIA Jetson AGX Orin*1
Cuenta con múltiples interfaces
Incluye una potencia de procesamiento de 275 TOPS



MID360 LIDAR

Tamaño sin soporte	65mm*65*mm*60mm
Rango de voltaje	9-27V DC
Longitud de onda del láser	905nm
Fov	Horizontal 360°, Vertical -7°-52°



Base de expansión trasera NVIDIA AGX Orin para G1/G1-D

NVIDIA Jetson AGX Orin*1
Cuenta con múltiples interfaces
Incluye una potencia de procesamiento de 275 TOPS



G1

BÁSICO



G1

Básico

CARACTERÍSTICAS

1 Asistente personal y de información: Proporcionar información en centros comerciales, museos o aeropuertos a través de interacción por voz.

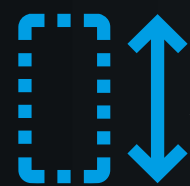
2 Entretenimiento y marketing: Realización de coreografías y demostraciones en eventos para atraer al público.

3 Compañero en el hogar: Potencial uso como asistente doméstico para tareas sencillas y compañía.

4 Plataforma de introducción a la robótica humanoide: Herramienta accesible para que aficionados y estudiantes comiencen a explorar la robótica humanoide.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 23.

Piernas: Grados de libertad por pierna: 6.

Cintura: Grados de libertad en cintura: 1.

Brazos: Grados de libertad por brazo: 5.

Fuerza: Torque máximo de la articulación de la rodilla [1]: 90 N.m.

Carga: Carga máxima del brazo [2]: 2 kg.

Longitud de Extremidad: Longitud de pantorrilla + muslo: 0.6 m.

Alcance: Envergadura del brazo: aprox. 0.45 m.

Rango de Movimiento: Espacio de movimiento articular extra grande:

Cintura (Eje Z): $\pm 155^\circ$

Rodilla: $0 \sim 165^\circ$

Cadera: $P \pm 154^\circ$, $R -30 \sim +170^\circ$, $Y \pm 158^\circ$

Cableado: Cableado interno hueco en todas las articulaciones: Sí.

Sensores Internos: Encoder articular: doble encoder.

Refrigeración: Sistema de enfriamiento: aire local.

Energía: Modo de alimentación: batería de 13 celdas (series).

Cerebro: Potencia de cómputo básica: CPU de 8 núcleos de alto rendimiento.

Percepción: Sensor de percepción: cámara de profundidad + LiDAR 3D.

Conectividad: WiFi 6, Bluetooth 5.2: Sí.

Batería: Incluye una batería inteligente (liberación rápida).

Cargador: Incluye un cargador.

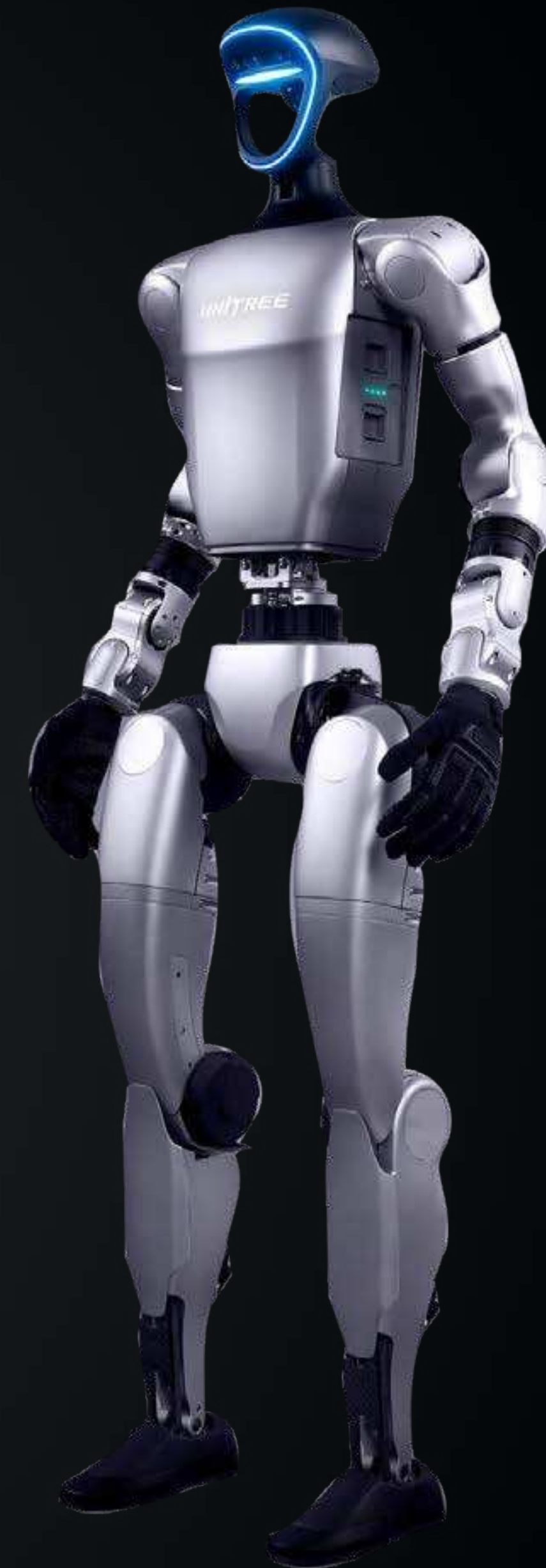
Control: Incluye un control remoto manual.

Autonomía: Duración de la batería: aprox. 2 horas.

Software: Actualización inteligente OTA: soportada.

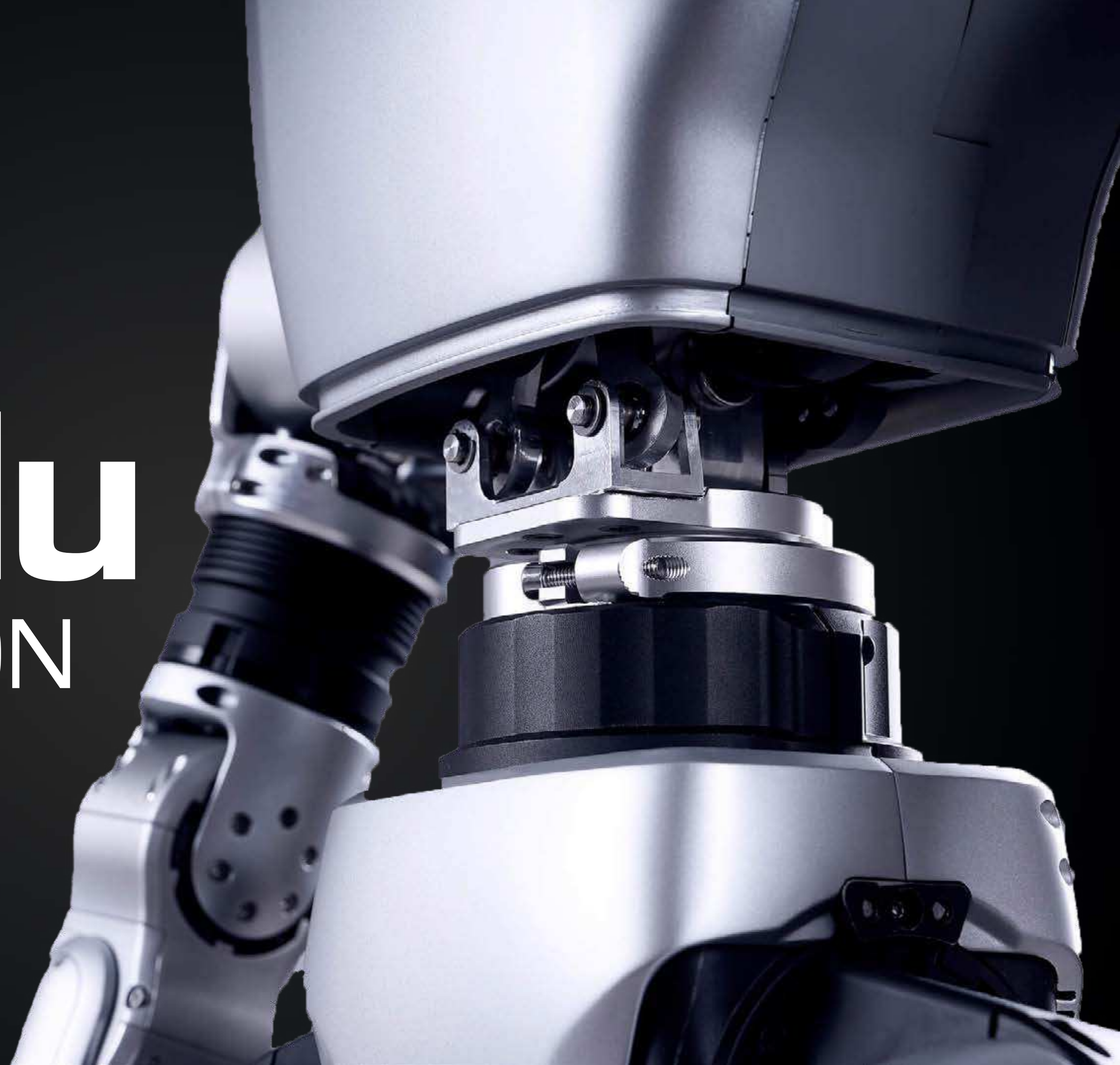
Desarrollo: Desarrollo secundario [3]: No.

Garantía: Periodo de garantía [4]: 8 meses.



G1 - Edu

PARA EDUCACIÓN



G1

EDU - U1

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

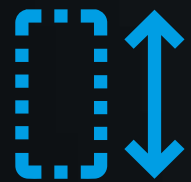
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 23.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

Base de expansión integrada con una potencia de 100 Tops, capaz de desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.

El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.

La carga máxima del brazo es de 3 kg.

Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.

Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.

La máquina completa tiene 23 grados de libertad.

18 meses de garantía para toda la máquina.



G1

EDU - U2

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

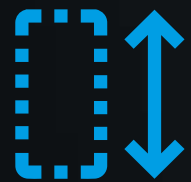
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 29.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de 100 Tops, capaz de desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Grados de libertad de cintura aumentados de 1 a 3.
7. Los grados de libertad de un brazo se han incrementado de 5 a 7, y los de ambos brazos también.
8. La máquina completa tiene 29 grados de libertad.
9. 18 meses de garantía para toda la máquina.



G1

EDU - U3

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

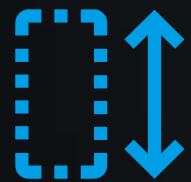
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 43.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de cálculo de 100 Tops, compatible con desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Grados de libertad de cintura aumentados de 1 a 3.
7. Los grados de libertad de un brazo se han incrementado de 5 a 7, y ambos brazos también.
8. Equipado con dos manos diestras de tres dedos Dex3-1 controladas por fuerza sin sensor táctil.
9. La máquina completa tiene 43 grados de libertad.
10. 18 meses de garantía para toda la máquina.



G1

EDU - U4

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

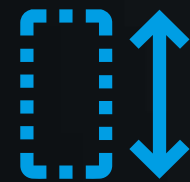
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 43.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de cálculo de 100 Tops, capaz de desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Grados de libertad de cintura aumentados de 1 a 3.
7. Los grados de libertad de un brazo se han incrementado de 5 a 7, y ambos brazos también.
8. Equipado con dos manos diestras de tres dedos Dex3-1 con control de fuerza y sensor táctil.
9. La máquina completa tiene 43 grados de libertad.
10. 18 meses de garantía para toda la máquina.



G1

EDU - U5

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

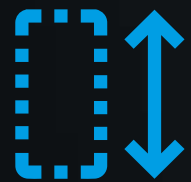
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 41.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de 100 Tops, compatible con desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Grados de libertad de cintura aumentados de 1 a 3.
7. Los grados de libertad de un brazo se han incrementado de 5 a 7, y los de ambos brazos también.
8. Equipado con dos manos diestras de cinco dedos sin sensor táctil (RH56DFQ-2R, RH56DFQ-2L).
9. La máquina completa tiene 41 grados de libertad.
10. 18 meses de garantía para toda la máquina.



G1

EDU - U6

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

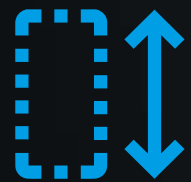
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



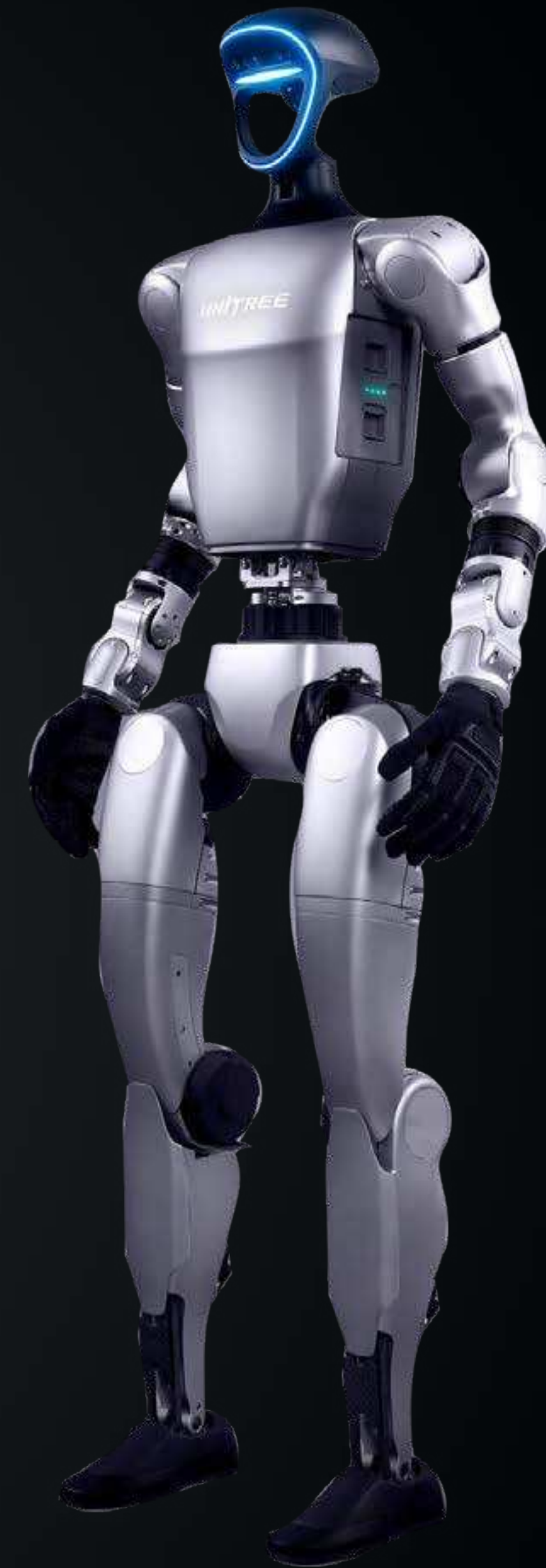
Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 41.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de 100 Tops, capaz de desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Los grados de libertad de la cintura se han incrementado de 1 a 3.
7. Los grados de libertad de un brazo se han incrementado de 5 a 7, y los de ambos brazos también.
8. Equipado con dos manos diestras de cinco dedos con sensor táctil (RH56DFTP-2R, RH56DFTP-2L)
9. La máquina tiene 41 grados de libertad
10. Mano diestra con sensor táctil: 17 sensores táctiles por mano
11. 18 meses de garantía para toda la máquina



G1

EDU - U7

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

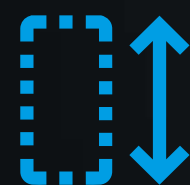
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



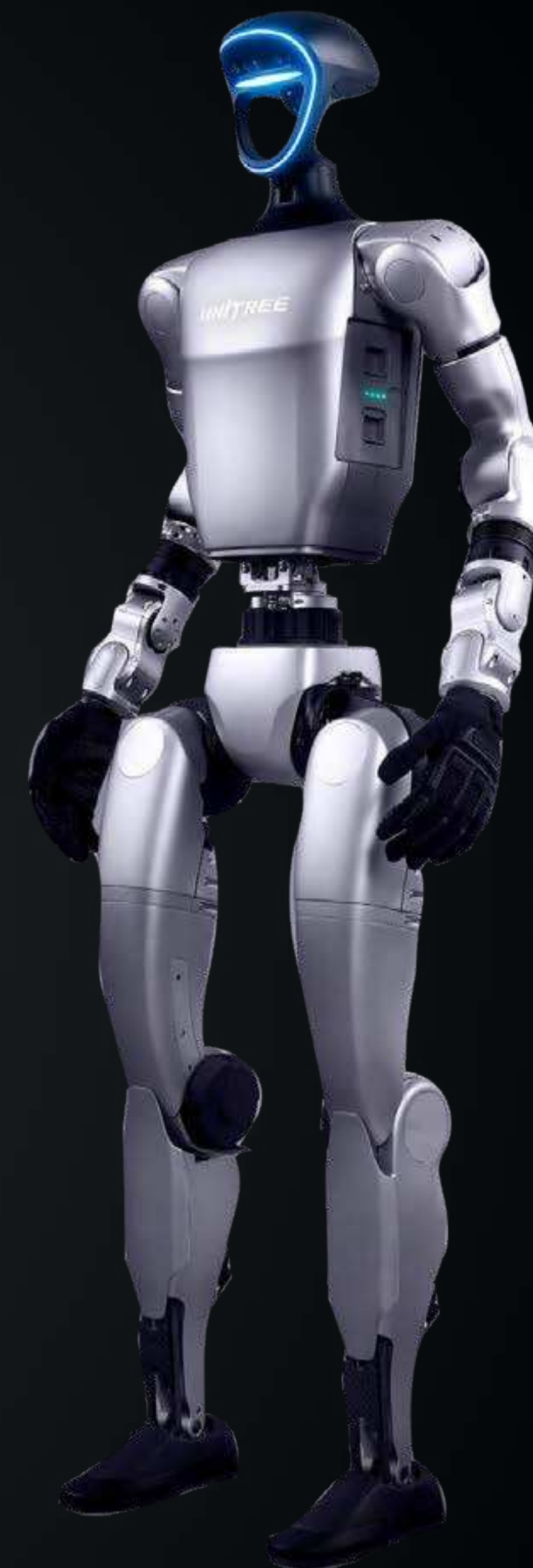
Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 41.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de 100 Tops, compatible con desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Grados de libertad de cintura aumentados de 1 a 3.
7. Los grados de libertad de un brazo se han incrementado de 5 a 7, y los de ambos brazos también.
8. Equipado con dos manos de cinco dedos sin sensores táctiles (Revo 2 Basic).
9. La máquina completa tiene 41 grados de libertad.
10. 18 meses de garantía para toda la máquina.



G1

EDU - U8

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

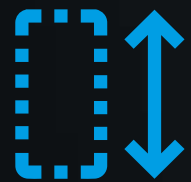
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 41.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de 100 Tops, capaz de desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Grados de libertad de cintura aumentados de 1 a 3.
7. Los grados de libertad de un brazo se han incrementado de 5 a 7, y ambos brazos también.
8. Equipado con cinco dedos con sensores táctiles (Revo 2 Touch).
9. Incluye percepción táctil: presión, fricción, dirección y proximidad.
10. La máquina completa tiene 41 grados de libertad.
11. 18 meses de garantía para toda la máquina.



G1

EDU - U9

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

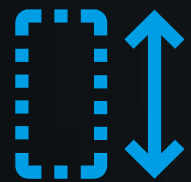
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



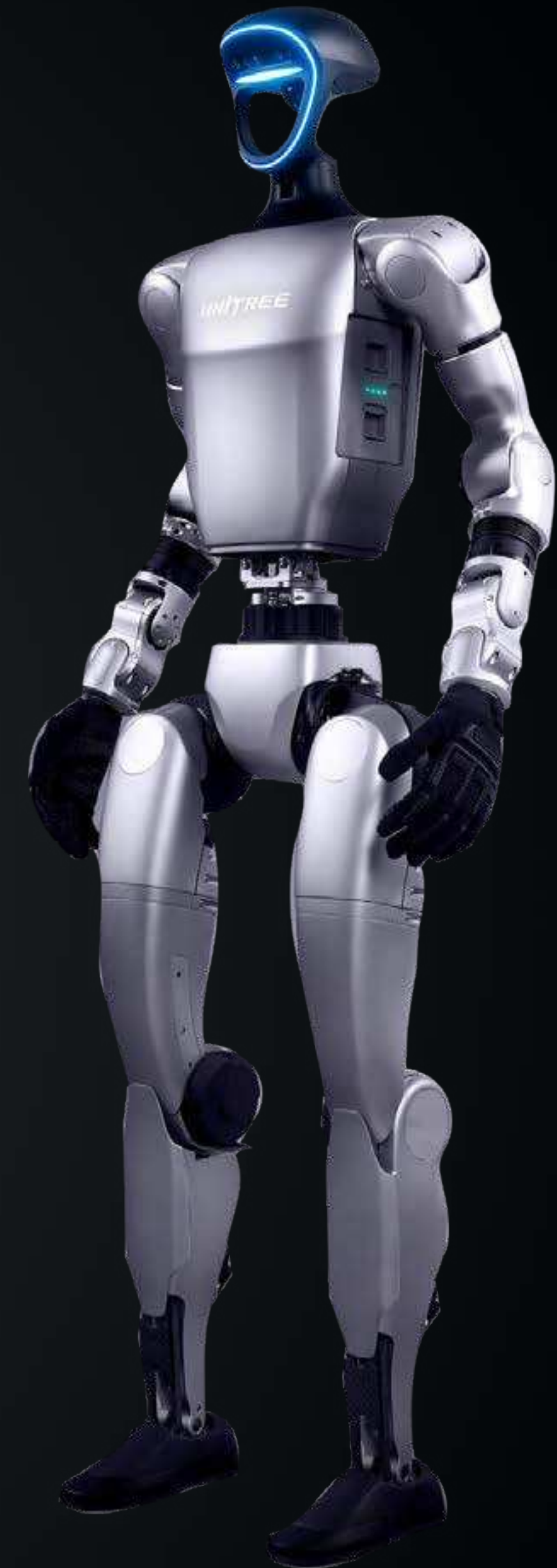
Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 37.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de 100 Tops, capaz de desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha mejorado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Equipado con dos manos diestras de tres dedos Dex3-1 controladas por fuerza (sin sensor táctil).
7. La máquina completa tiene 37 grados de libertad.
8. 18 meses de garantía para toda la máquina.



G1

EDU - U10

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

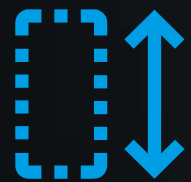
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 37.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de 100 Tops, capaz de desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Equipado con dos manos diestras de tres dedos Dex3-1 con control de fuerza y sensor táctil.
7. La máquina completa tiene 37 grados de libertad.
8. 18 meses de garantía para toda la máquina.



G1

EDU - U11

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

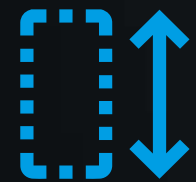
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 35.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de 100 Tops, capaz de desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Equipado con dos manos de cinco dedos sin sensor táctil (Revo 2 Basic).
7. La máquina completa tiene 35 grados de libertad.
8. 18 meses de garantía para toda la máquina.



G1

EDU - U12

CARACTERÍSTICAS

1 Educación superior en robótica: Plataforma de prácticas para estudiantes universitarios en cursos de cinemática, dinámica, control y IA.

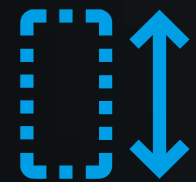
2 Investigación en manipulación y locomoción: Desarrollo y prueba de nuevos algoritmos en una plataforma humanoide completa y escalable.

3 Desarrollo de habilidades de programación: Prácticas de programación en Python y C++ para el control de sistemas robóticos complejos.

4 Prototipado de aplicaciones de servicio: Desarrollo de software para futuras aplicaciones en hostelería, comercio minorista o asistencia sanitaria.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 35.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de 100 Tops, capaz de desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Equipado con dos manos de cinco dedos con sensor táctil (Revo 2 Touch).
7. La máquina completa tiene 35 grados de libertad.
8. 18 meses de garantía para toda la máquina.



G1

COM

CARACTERÍSTICAS

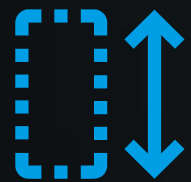
1 Competiciones de robótica: Participación en torneos como RoboCup, donde los robots compiten en tareas de fútbol, rescate o servicio doméstico.

2 Benchmarking de algoritmos: Plataforma estandarizada para comparar el rendimiento de diferentes algoritmos de control, percepción y planificación.

3 Desarrollo de software de alto rendimiento: Creación de código optimizado para la ejecución rápida y fiable de tareas en un entorno competitivo.



Dimensiones (De pie):
Altura, anchura y grosor:
1270 x 450 x 200 mm.



Dimensiones (Plegado):
Altura, anchura y grosor:
690 x 450 x 300 mm.



Peso: Peso con batería:
aprox. 35 kg.



Grados de Libertad
(DoF): Total de motores
articulares: 25.

Incluye todas las características de la versión básica G1.

1. Base de expansión integrada con una potencia de 100 Tops, capaz de desarrollo secundario, incluyendo algoritmo de IA y soporte técnico.
2. El par máximo de la articulación de la rodilla se ha incrementado a 120 Nm.
3. La carga máxima del brazo es de 3 kg.
4. Compatible con desarrollo secundario de alto y bajo nivel.
5. Ofrece excelentes servicios de soporte técnico, manuales de desarrollo completos y soporte ecológico.
6. Libertad de movimiento: 2
P: $-90^{\circ} \sim +22.7^{\circ}$, Y: $-50^{\circ} \sim +50^{\circ}$.
7. La máquina completa tiene 25 grados de libertad.
8. Un año de garantía para toda la máquina.





DATOS DE CONTACTO

-  55 3931 4434
-  atención.clientes@roboticsgalu.com
-  República de Uruguay 113, piso 2F Centro Histórico de la Cdad. de México, Centro, Cuauhtémoc, 06060, CDMX.