

ROBOTICS GALU

H1

EL PRIMER ROBOT HUMANOIDE UNIVERSAL
DE UNITREE



www.roboticsgalu.com

C O N T E N I D O

H1

H1

- H1 Robot humanoide Universal
- H1-2 Robot Humanoide Universal



PARAMETROS H1

Cámara de profundidad

- Intel Real Sense D435i

3D LIDAR I

- LIVOX-MID360

Grados de libertad de un solo brazo

- 4 (ampliable)

Módulo de movimiento central

- Máximo en las articulaciones: 360 N.m

Motores de Gatillo Combinados

- Realización de grados de libertad espaciales 3D

Enrutamiento eléctrico hueco

- Sin cables externos

Movilidad

- Velocidad de desplazamiento de 3,3 m/s, movilidad potencial de 5 m/s

Grados de libertad de una sola pierna

- cadera x3 + rodilla x 1 + tobillo x 1 = 5



PARAMETROS H1-2

Cámara de profundidad

- Intel Real Sense D435i

3D LIDAR I

- LIVOX-MID360

Grados de libertad de un solo brazo

- 4 (ampliable)

Módulo de movimiento central

- Máximo en las articulaciones: 360 N.m

Grados de libertad de los hombros 3

- Par máximo 120 N·m, carga súper grande

Enrutamiento eléctrico hueco

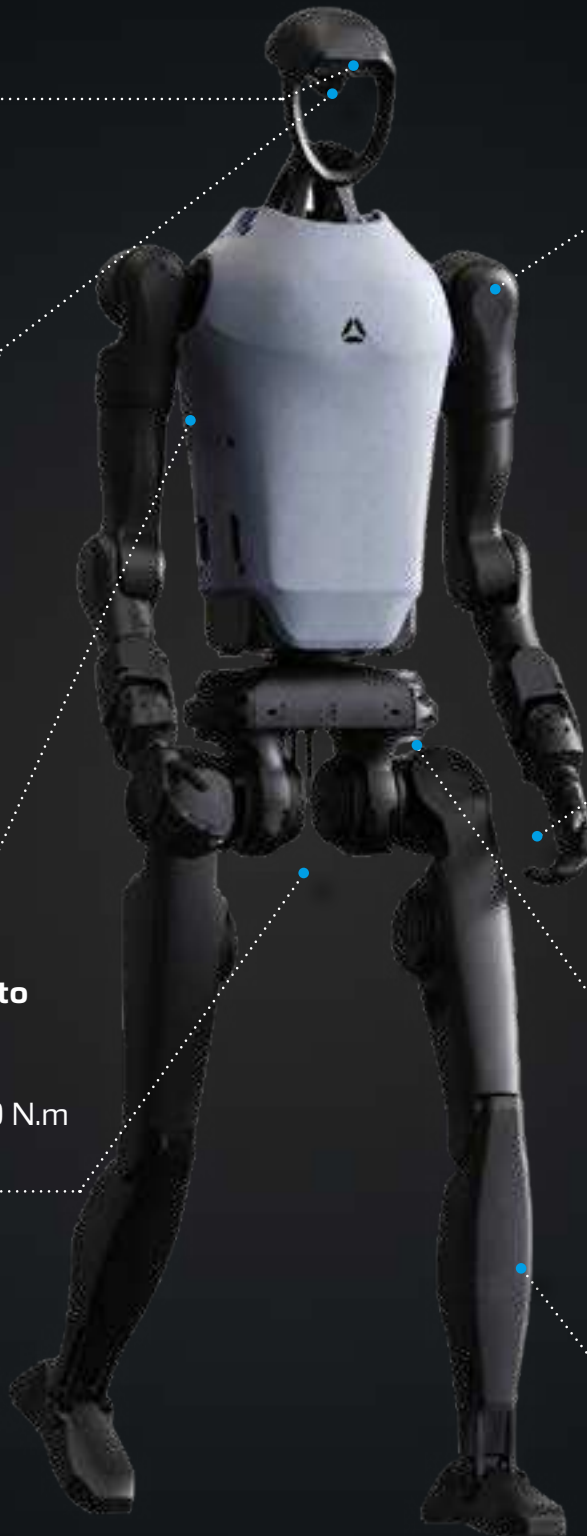
- Sin cables externos

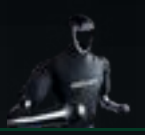
Movilidad

- Velocidad de desplazamiento de 3,3 m/s, movilidad potencial de 5 m/s

Grados de libertad de una sola pierna

- cadera x3 + rodilla x 1 + tobillo x 1 = 5



Modelo Parámetro H1 de Unitree	H1 	H1-2 
Altura, anchura y grosor (base)	(1520+285)mm × 570mm × 220mm	(1503+285) mm × 510 mm × 287 mm
Largo del muslo y la pantorrilla	400 mm × 2	400 mm × 2
Longitud total del brazo	338 mm × 2	685 mm
grados de libertad de cada pierna	5 (Cadera × 3 + Rodilla × 1 + Tobillo × 1)	6 (Cadera × 3 + Rodilla × 1 + Tobillo × 2)
grados de libertad de cada brazo	4 (Expandible)	7 (Hombro × 3 + Codo × 1 + Muñeca × 3)
Peso total	Aproximadamente 47 kg	Aproximadamente 70 kg
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 de junta central	Motor síncrono de imanes permanentes (PMSM) de rotor interno de alta velocidad y baja inercia. (Motor síncrono de imanes permanentes, mejor velocidad de respuesta y disipación de calor)	Motor síncrono de imanes permanentes (PMSM) de rotor interno de alta velocidad y baja inercia. (Motor síncrono de imanes permanentes, mejor velocidad de respuesta y disipación de calor)
Par máximo de la unidad de unión	Par de torsión de la rodilla: aproximadamente 360 N·m, Par de torsión de la articulación de la cadera: aproximadamente 220 N·m, Par de torsión del tobillo: aproximadamente 59 N·m; par de torsión de la articulación del brazo: aproximadamente 75 N·m.	Par de torsión de la rodilla: aproximadamente 360 N·m, Par de torsión de la articulación de la cadera: aproximadamente 220 N·m, Articulación de la cintura: aproximadamente 220 N·m, articulación del tobillo: aproximadamente 75 × 2 N·m.
Movilidad	Velocidad de desplazamiento de 3,3 m/s (récord mundial), Movilidad potencial > 5 m/s	Velocidad de desplazamiento <2 m/s
Batería	Capacidad de la batería 15 Ah (0,864 kWh), voltaje máximo 67,2 V	Capacidad de la batería 15 Ah (0,864 kWh), voltaje máximo 67,2 V
Potencia de cálculo para el control y la percepción	Configuración estándar: Intel Core i5 (Funciones de plataforma), Intel Core i7 (Desarrollo de usuario) Configuración opcional: Disponibles varias marcas y modelos, como Intel Core i7 o similares, como Orin NX, etc.	Configuración estándar: Intel Core i5 (Funciones de plataforma), Intel Core i7 (Desarrollo de usuario) Configuración opcional: Disponibles varias marcas y modelos, Intel Core i7 u Orin NX (máximo 3 dispositivos).
Configuración del sensor	LIDAR 3D + Cámara de profundidad	LIDAR 3D + Cámara de profundidad
Mano diestra	Opcional	Dex5-1 opcional u otras manos ambidestras
rendimiento de la articulación del brazo (par máximo)	/	Hombro: Aproximadamente 120 N·m, Codo: Aproximadamente 120 N·m Muñeca: Aproximadamente 30 N·m
Carga normal del brazo	/	Peso máximo: Aproximadamente 21 kg; Peso nominal: Aproximadamente 7 kg

*Nota: El producto se encuentra en constante evolución y optimización; por favor, tenga en cuenta que el producto recibido puede variar.

*El aspecto de la versión que recibirá puede diferir del que aparece en la página web oficial. Si le preocupa algún detalle estético, póngase en contacto con nuestro equipo de ventas antes de realizar la compra.

*Existen diferencias en los parámetros entre los distintos productos; elija según sus necesidades.

*Actualmente, la industria global de robots humanoides se encuentra en las primeras etapas de exploración. Se recomienda encarecidamente a los usuarios que comprendan a fondo las limitaciones de los robots humanoides antes de realizar una compra.

*Este producto es un robot civil. Solicitamos amablemente a todos los usuarios que se abstengan de realizar modificaciones peligrosas o de utilizar el robot de forma arriesgada.

*Visite el sitio web de Unitree Robotics para obtener más información sobre los términos y políticas relacionados, y cumpla con las leyes y regulaciones locales.

H1

ROBOT HUMANOIDE



H1



(1560+200) mm x 570 mm x 220 mm; (altura del cuerpo: 1,56 metros; altura de la cabeza: 0,2 metros. Altura total aproximada: 1,76 metros; ancho del cuerpo: 0,57 metros; grosor del cuerpo: 0,22 metros)



Peso con batería:
aproximadamente 47 kg



Grados de libertad de cada pierna:
articulación de la cadera*3 + articulación de la rodilla*1 + articulación del tobillo*1 = 5;

2. Longitud del muslo: 400 mm; longitud de la pantorrilla: 400 mm

3. Longitud del brazo grande: 338 mm; longitud del brazo pequeño: 338 mm;

4. Grados de libertad de cada pierna: articulación de la cadera*3 + articulación de la rodilla*1 + articulación del tobillo*1 = 5;

5. Grados de libertad de cada brazo: 4 (extensible);

6. Peso de la máquina: aproximadamente 47 kg; 7. Par máximo de la articulación: la rodilla tiene un par de torsión de aproximadamente 360 N·m, la cadera de aproximadamente 220 N·m, el tobillo de aproximadamente 45 N·m y el brazo de aproximadamente 75 N·m;

8. Velocidad de marcha: superior a 1,5 m/s (capacidad de movimiento potencial >5 m/s);

9. Batería: capacidad de 15 Ah (0,864 kWh), voltaje máximo de 67,2 V;

10. Potencia de procesamiento para control y percepción: 2 procesadores Intel Core i7-1265U;

11. Configuración del sensor de percepción: LiDAR 3D + cámara de profundidad;

12. Baterías dobles estándar, cargadores rápidos dobles estándar.



H1-2



(1560+200) mm x 570 mm x 220 mm; (altura del cuerpo: 1,56 metros; altura de la cabeza: 0,2 metros. Altura total aproximada: 1,76 metros; ancho del cuerpo: 0,57 metros; grosor del cuerpo: 0,22 metros)



Peso con batería: aproximadamente 50 kg o mas.



Grados de libertad de cada pierna: articulación de la cadera*3 + articulación de la rodilla*1 + articulación del tobillo*1 = 5;

2. Longitud del muslo: 400 mm; longitud de la pantorrilla: 400 mm

3. Longitud del brazo grande: 338 mm; longitud del brazo pequeño: 338 mm;

4. Grados de libertad de cada pierna: articulación de la cadera*3 + articulación de la rodilla*1 + articulación del tobillo*2 = 5;

5. Grados de libertad de cada brazo: 7 (extensible);

6. Peso de la máquina: aproximadamente 50 kg o más; 7. Par máximo de la articulación: la rodilla tiene un par de torsión de aproximadamente 360 N·m, la cadera de aproximadamente 220 N·m, el tobillo de aproximadamente 45 N·m y el brazo de aproximadamente 75 N·m;

8. Velocidad de marcha: superior a 1,5 m/s (capacidad de movimiento potencial >5 m/s);

9. Batería: capacidad de 15 Ah (0,864 kWh), voltaje máximo de 67,2 V;

10. Potencia de procesamiento para control y percepción: 2 procesadores Intel Core i7-1265U;

11. Configuración del sensor de percepción: LiDAR 3D + cámara de profundidad;

12. Baterías dobles estándar, cargadores rápidos dobles estándar.



GALU
Robotics

Web: www.roboticsgalu.com

Cel: 5539314434

Email: atencion.clientes@roboticsgalu.com

