

<b>Caractéristique</b>	<b>G1-EDU</b>
Modèle	G1-EDU
Hauteur x Largeur x Profondeur (en position debout)	1320x450x200mm
Hauteur x Largeur x Profondeur (en position repliée)	690x450x300mm
Poids avec batterie	Environ 35kg
Nombre total de degrés de liberté (DoF)	23 ~ 43
Degrés de liberté par jambe	6
Degrés de liberté de la taille	1 + (2 degrés de liberté de la taille optionnels)
Degrés de liberté par bras	5
Degrés de liberté par main	7 (main délicate 3 doigts à contrôle de force Dex3-1 optionnelle) + 2 (2 degrés de liberté du poignet optionnels)
Roulements de sortie des articulations	Roulements à rouleaux croisés industriels (haute précision et capacité de charge élevée)
Moteurs des articulations	Moteurs synchrone à aimants permanents à rotor interne à faible inertie et haute vitesse(meilleure vitesse de réponse et dissipation de chaleur)
Couple maximal du genou [1]	120N.m
Charge maximale du bras [2]	Environ 3Kg
Longueur tibia + fémur	0.6M
Portée des bras	Environ 0.45M
Espace de mouvement des articulations étendu	Taille : Z ±155°、X ±45°、Y ±30° Genou : 0~165° Hanche : P ±154°、R -30~+170°、Y ±158° Poignet : P ±92.5°、Y ±92.5°
Câblage intérieur creux de toutes les articulations	Oui
Encodeurs des articulations	Double encodeur
Système de dissipation de chaleur	Dissipation de chaleur par refroidissement par air localisé

<b>Caractéristique</b>	<b>G1-EDU</b>
Mode d'alimentation	Batterie lithium 13 séries
Puissance de calcul de base	CPU haut de gamme 8 cœurs
Capteurs de perception	Caméra de profondeur + lidar 3D
Array de 4 microphones	Oui
Haut-parleur 5W	Oui
WiFi6、Bluetooth 5.2	Oui
Module de haute performance de calcul	NVIDIA Jetson Orin
Batterie intelligente (détachable rapide)	9000mAh
Chargeur	54V 5A
Télécommande portable	Oui
Temps d'autonomie	Environ 2h
Mise à jour OTA intelligente	Oui
Développement secondaire [3]	Oui