UNITREE

Unitree G1

２次開発可能な小型ヒューマノイドロボット



- 身長 130cm、体重 35kg
- 23~43 個の関節用モーター搭載
- 広い関節可動域
- 着脱式バッテリで持続的な運用が可能
- Isaac Sim や Mujoco などのシミュレーション環境にも対応

TechShare 株式会社　Unitree チーム
東京本社　〒135-0016　東京都江東区東陽 5-28-6　TS ビル 6F
名古屋オフィス　〒460-0003　愛知県名古屋市中区錦 1-7-15　50KT ビル 6F
大阪オフィス　〒532-0011　大阪府大阪市淀川区西中島 5-6-16　新大阪大日ビル 7F
TEL 03-5683-7293　E-Mail unitree@techshare.co.jp　HP https://techshare.co.jp

TechShare
そのテクノロジーをもっと身近に

製品スペック

モデル	G1 Basic	G1 R&D
サイズ（立脚時）	1320 * 450 * 200 mm	1320 * 450 * 200 mm
サイズ（折りたたみ時）	690 * 450 * 300 mm	690 * 450 * 300 mm
本体重量（バッテリ搭載時）	約 35 kg	約 35 kg
関節の自由度（総計）	23	23 ~ 43
脚部関節の自由度（片脚につき）	6	6
腰部関節の自由度	1	1 +（オプション：腰の関節自由度 2）
腕部関節の自由度（片腕につき）	5	5
手部関節の自由度（片手につき）	/	（オプション：3 指ハンドの関節自由度 7） + （オプション：手首の自由度 2）
膝関節の最大トルク	90N.m	120N.m
腕部の最大積載量	約 2 kg	約 3 kg
大腿部から腓腹部までの長さ	0.6 m	0.6 m
片腕の長さ	約 0.45 m	約 0.45 m
関節可動域	腰関節：Z±155° 膝関節：0~165° 臀部：P±154°，R-30~+170°，Y±158°	腰関節：Z±155°，X±45°，Y±30° 膝関節：0~165° 臀部：P±154°，R-30~+170°，Y±158° 手首：P±92.5°，Y±92.5°
中空配線（外部配線なし）	○	○
関節部エンコーダ	デュアルエンコーダ	デュアルエンコーダ
冷却システム	空冷	空冷
電源	13 String Lithium Battery	13 String Lithium Battery
コンピュータ	8 コア高性能 CPU	8 コア高性能 CPU
センシングデバイス	デプスカメラ + 3D LiDAR	デプスカメラ + 3D LiDAR
Wi-Fi 6, Bluetooth 5.2	○	○
高性能コンピュータモジュール	/	NVIDIA Jetson Orin（内蔵） 追加オプション：AGX Orin, AGX Thor
着脱式バッテリ	9000 mAh	9000 mAh
充電器	54V 5A	54V 5A
コントローラ	○	○
連続稼働時間	約 2 時間	約 2 時間
二次開発	/	○
保証期間	8 ヶ月	1 年

TechShare 株式会社　Unitree チーム
東京本社　〒135-0016　東京都江東区東陽 5-28-6　TS ビル 6F
名古屋オフィス　〒460-0003　愛知県名古屋市中区錦 1-7-15　50KT ビル 6F
大阪オフィス　〒532-0011　大阪府大阪市淀川区西中島 5-6-16　新大阪大日ビル 7F
TEL 03-5683-7293　E-Mail unitree@techshare.co.jp　HP https://techshare.co.jp

TechShare
そのテクノロジーをもっと身近に