

UNITREE 宇树

宇树首款 通用 人形机器人 H1系列



Contact Us

联系我们

了解更多详情请登录：www.unitree.com

制造商：杭州宇树科技有限公司

全国服务热线：400 626 6518

地 址：浙江省杭州市滨江区西兴街道东流路88号峰达创意园

邮箱：sales_global@unitree.cc

1号楼三楼



Unitree宇树科技



宇树生态合作

请访问宇树科技官网了解更多产品相关条款与政策
请遵守各地区法律法规

www.unitree.com

Unitree H1-2 参数

3D激光雷达
LIVOX-MID360

深度相机
Intel RealSense D435i

肩部自由度3
峰值扭矩120N.m
超大负载

肘部自由度1
提升任务执行的
精准度

腕部自由度3
操作灵活
可选配灵巧手

中空电气走线设计
无外置线缆

核心运动模组
关节最大扭矩360N.m

单腿自由度
髌关节x3+ 膝关节x1
+踝关节x2=6

Unitree H1-2
全尺寸通用型人形机器人

身型数值	360° 深度感知	自由度
身高约178CM 体重约70kg	3D激光雷达 +深度相机	27
手臂关节峰值扭矩	腿关节峰值扭矩	峰值扭矩密度
120N.m	360N.m	189N.m/Kg

H1-2 探索隐藏亮点

双编码器
精准稳定 无惧干扰

线缆全内置
设计紧凑 提升移动灵活性

人体工学 仿生造型
极具科技感外观

可选配更高算力
按需选配 升级无限

计算模块
布局更合理
机身内部可选配5板卡

计算模块
布局更合理
机身内部可选配5板卡

Unitree H1 参数

3D激光雷达
LIVOX-MID360

深度相机
Intel RealSense D435i

肩部组合电机
实现三维空间自由度

单手臂自由度
4（可拓展）

运动能力
运动速度3.3m/s
潜在运动性能 > 5m/s

核心运动模组
关节最大扭矩360N.m

中空电气走线设计
无外置线缆

单腿自由度
髋关节×3+膝关节×1
+踝关节×1=5



UNITREE

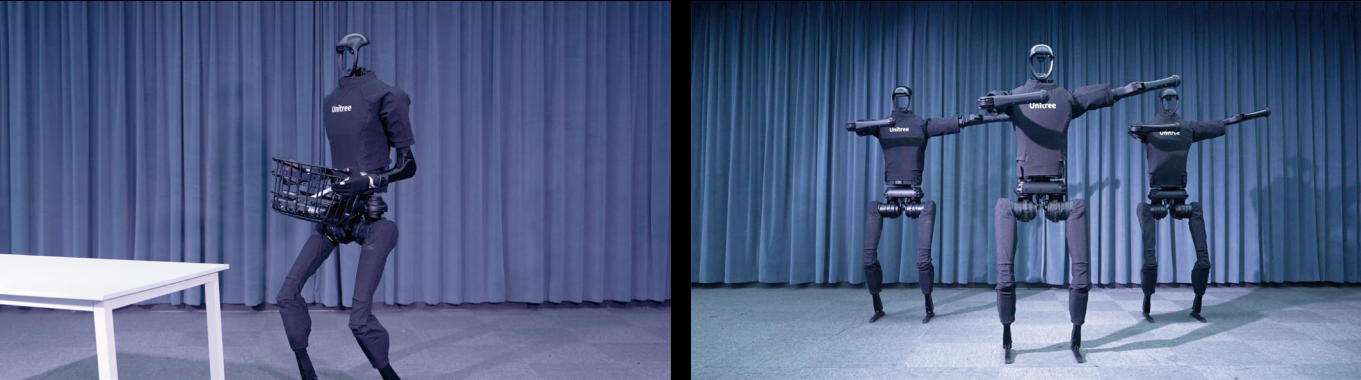
Unitree H1

全尺寸通用机器人

身型数值	360° 深度感知	运动能力
身高约180CM 体重约47kg	3D激光雷达 +深度相机	移动速度3.3m/s 潜在运动性能>5m/s
持久续航	最大关节扭矩	峰值扭矩密度
电池容量864Wh 可快速更换	360N.m	189N.m/Kg

全球近似规格最高动力性能

采用先进的动力系统,在速度、力量、机动性和灵活性等方面具备最高水平。



国内第一台能跑能后空翻的全尺寸通用机器人

拥有稳定的步态和高度灵活的动作能力,能够在复杂地形和环境中自主行走和奔跑。

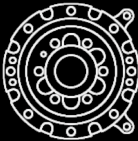


Unitree M107 关节电机

超强动力性能, 显著提升运动灵活度、速度、负载能力、续航等等



M107 与国际主流关节电机参数对比

产品			
	M107	T-1	T-2
最大扭矩 or 拉力 (3.5cm力臂等效)	360N.m	180N.m	8000N
	10000N		
重量	1.9kg	2.26kg	2.2kg
最大扭矩or拉力/重量比	189 / 5263	79	3636
中空轴线	有	有	无
双编码器	有	有	有
尺寸 mm	107 × 74	100 × 130	60 × 180

技术参数

型号	H1	H1-2
图片		
关键尺寸	(1520+285)mm × 570mm × 220mm	(1503+285)mm × 510mm × 287mm
大腿和小腿长度	400mm × 2	400mm × 2
手臂总长度	338mm × 2	685mm
单腿自由度	5(髋关节 × 3+ 膝关节 × 1+ 踝关节 × 1)	6(髋关节 × 3+ 膝关节 × 1+ 踝关节 × 2)
单手臂自由度	4(可拓展)	7(肩关节 × 3+ 肘关节 × 1+ 腕关节 × 3)
整机重量	约 47kg	约 70kg
关节输出轴承	工业级交叉滚子轴承(高精度, 高承载力)	工业级交叉滚子轴承(高精度, 高承载力)
核心关节电机	低惯量高速内转子永磁同步电机 (更好的响应速度和散热)	低惯量高速内转子永磁同步电机 (更好的响应速度和散热)
关节单元极限扭矩	膝关节约360N.m, 髋关节约220N.m, 踝关节约59N.m, 手臂关节约75N.m	膝关节约360N.m, 髋关节约220N.m, 腰关节约220N.m, 踝关节约75 × 2N.m
运动能力	移动速度3.3m/s(世界纪录), 潜在运动性能>5m/s	移动速度 < 2m/s
电池	容量15Ah(0.864KWh), 最大电压67.2V	容量15Ah(0.864KWh), 最大电压67.2V
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 或 Nvidia Jetson Orin NX	标配: Intel Core i5(平台功能) Intel Core i7(用户开发) 选配: Intel Core i7 或 Nvidia Jetson Orin NX(最多三块)
感知传感器配置	3D激光雷达 + 深度相机	3D激光雷达 + 深度相机
灵巧手	选配	可选配RH56或其他灵巧手
手臂关节性能(峰值扭矩)	/	肩: 约120N.m, 手肘: 约120N.m, 手腕: 约30N.m
手臂常规负载	/	峰值: 约21Kg; 额定: 约7Kg

*注: 产品持续迭代优化, 略有不同, 请以实际收货为准。
*发货版本外观可能与官网版本存在差异, 如对外观细节较为在意, 烦请购买前与销售人员进行沟通确认。
*不同产品之间存在参数差异性, 请按需选购。
*本产品为民用机器人产品, 请各位用户不要危险性改造和使用机器人。
*请访问宇树科技官网了解更多产品相关条款与政策, 请遵守各地区法律法规。