

Unitree Go2

超低価格の最新鋭小型 4 足歩行ロボット

Go1 から更に進化した実証実験のエントリーモデル

Unitree Go2 は、コンパクトな小型サイズのボディーに、世界最高峰の運動性能を備えた Go1 の後継機となる小型電動 4 足歩行ロボットです。

Unitree Go2はGo1に対して、歩行性能やバッテリーの駆動時間、センシング機 が大幅に しております。
さらにオープンな 2 次開発環境を有する為、ユーザー側での 自由度が高いのも特徴であり、小型かつ低価格で使いやすい、
のエントリーモデルとして なるロボットです。



- ☐ 体 重 : 約15kg
- ☐ 量 サ イ : 70cm x 31cm x 40cm (立脚時)
- ズ : 76cm x 31cm x 20cm (折り畳み時)

更に向上した歩行性能 – 段差乗り越え16cm

Unitree Go2は、Unitree Go1の高い運動性能を引継ぎ、低価格帯のロボットながら前進・後退・左右回転・左右横移動 円移動といった 4 足歩行ロボットに必要な歩行パターンを全て網羅し、更に安定性の高い歩行性能を実現しています。段差や斜面での不整地での歩行能力も大幅に向上し、段差乗り越え能力 16cm、最大登坂角度 40°を実現しています。



大幅に改善したUnitree Go2の歩行性能

バッテリー持続時間が大幅に向上

Unitree Go2のバッテリー容量は、旧バージョンのGo1バッテリーの 6,000mAh から 15000mAh と約 2 倍以上にアップしています。
この 量アップにより、バッテリー駆動時間も大幅にアップしています。
さらに長時間の自律走行等の実 が可 となっています。



バッテリー持続時間が大幅に向上

Unitree正規販売店



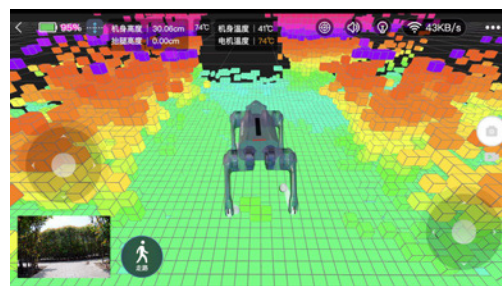
TOHASEN ROBOTICS

Tohasen Robotics 株式会社 〒192-0032東京都八王子市石川町2969番地2 4F
Tel:042-649-8360 Email: info@tohasen-robotics.com

オープンな 2 次開発環境

■ 強化された障害物検知機能 – 360°半球検知可能な4D LiDAR L1標準搭載

Unitree Go2は、360°半球検知可能なUnitree社独自開発の3D LiDAR（製品名：4D LiDAR L1）を標準搭載しています。Go2の頭の下部に搭載された4D LiDARにより、これまで2D /3DLiDARでは検知できなかった近接の低い障害物や落下の可能性のある段差や穴なども検知が可能となります。また、Go2 頭部のフロントに搭載された広角 RGB カメラを操作や自律走行などに活用することもできます。



4D LiDARによる広角スキャン

■ オープンなソフトウェア開発環境

□ Unitree Legged SDKの開発環境

Unitree Go2 R&Dでは、ユーザ独自の運動制御やビジョンシステムなどのセンサーシステムとの連携を実装するためにロボットの運動制御するためのUnitree Legged SDKの開発環境が提供されています。このSDK環境には、メーカーが提供する歩行や階段などの標準の運動パターンを活用するハイレベル API の環境とユーザ独自の運動パターンを開発できるローレベル API の環境の 2 種類が提供されています。ユーザの用途や開発ニーズに併せて選択的に利用いただくことができます。

□ ROS対応の開発環境

Unitree Go2の開発環境は、ROSベースの開発に対応しています。
GitHub から、各種の ROS パッケージがダウンロードすることができます。

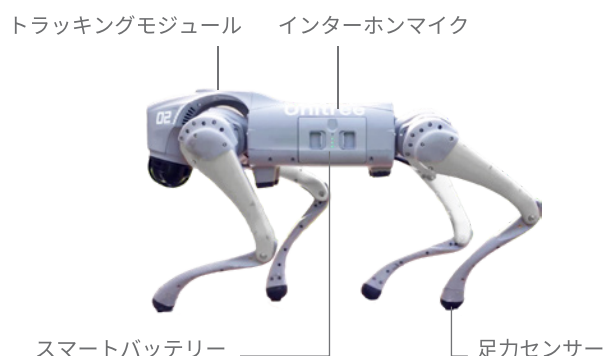
□ 豊富なI/Oが利用できるドッキングステーション

Unitree Go2には、豊富なI/Oポートが利用できるドッキングステーションをGo2 の背面に搭載することができます。このドッキングステーションによりユーザ独自の センサーやコンピュータ等を追 することが可 です。



■ 製品スペック (R&D)

モデル	R & D
サイズ	立脚時:長約 70cm x 幅31cm x 高さ40cm 折畳み時:長約 76cm x 幅31cm x 高さ20cm
重量	15kg
ペイロード	8 kg
大走行速度	3.7 m/s
乗り越え	16cm
大登坂角度	40°
バッテリー	15000mAh



Unitree正規販売店

