

D1 MaxPro四足机器人产品参数表

分类	规格	说明
基础信息	材质信息	铝合金+高强度工程塑料
	站立尺寸 (长 × 宽 × 高)	1235mm × 530mm × 735mm
	趴地尺寸 (长 × 宽 × 高)	1313mm × 530mm × 300mm
	整机重量 (含电池)	68±1kg
	自由度	整机自由度12，单腿自由度3
	工作温度	-20℃ ~55℃
	防护等级	IP67
	算力模组	117TOPS算力GPU、ARM CPU
	电池	电量2081Wh，额定容量45±1Ah，电压48V±2V
	充电时长	约4.5h (电量10%-90%)
	续航时间 ⁽¹⁾	空载5.5h，负载50kg下2h
	续航里程	空载21±1km，满载11±1km
性能参数	持续行走速度	0-1.2m/s
	最大空载速度 ⁽²⁾	3m/s
	额定负载	50kg
	连续攀爬楼梯高度	30cm
	最大爬坡角度	45°
整机关节参数	最大关节扭矩	最大扭矩300N·m，软件限制180N·m
	关节运动空间 (机身)	-45°~45°
	关节运动空间 (大腿)	-200°~20°
	关节运动空间 (小腿)	30°~160°
传感单元	激光雷达	前置一个96线激光雷达，覆盖角度360°* 90°，覆盖直径范围120m，精度1.5cm
	广角相机	前后各一个广角相机，工业级200万像素，视场角：DFOV150°，HFOV130°，VFOV73°，帧率30fps
	IMU	数量1个，车规级
功能列表	标准动作	站立、趴下、阻尼、卸力；上下楼梯、越障
	实时图像传输	支持
	二次开发	目前SDK支持基于TCP和ROS两种通信方式，提供X86及ARM架构的SDK包
	通讯功能	支持WIFI6.0，WiFi频段2.4GHz，WiFi发射功率72dBm。蓝牙5.2，4G模块可选
	功能拓展接口	通讯接口为千兆网口*3、USB3.0*2、百兆网口*1、串口。供电接口12V、24V、48V，最大输出功率720w。充电接口支持电池直插充电
配件	适配器	标配
	电池充电转接头	标配
	遥控器	带屏遥控器，带手动急停模式，最大遥控距离500m
	自主充电桩	选配

注释说明

- (1)由于测试方法不同以及工作环境不同，空载实际续航时间为5.5h±0.5h；
- (2)该数据为实验室环境下极限测试得到，处于安全考虑已进行软件限制，实际产品限速至2m/s；
- (3)以上参数为实验室测试数据，实际表现可能因使用环境、操作方式等因素有所差异，请以实际为准；
- (4)功能拓展接口使用说明，详见拓展说明手册；
- (5)详细的保修条款，详见产品保修手册；