ROKAE 珞石

珞石逐星H系列 轮式人形机器人

ROKAE - Helios Series Wheeled Humanoid Robot



双目RGBD相机
| 深度感知

鱼眼相机
| 360°全景视频

胸腔RGBD相机
| 深度感知

算力平台
| 高算力: 选配 NVIDIA T5000 128GB
| 基础算力版本: NVIDIA Orin NX 8GB

手臂: 7自由度
| 单臂负载: 5Kg / 10Kg
| 力控关节

腕部RGBD相机
| 深度感知

灵巧手
| 支持多品牌多型号
| 通信方式: CAN-FD/RS485

底盘: 4轮4转
| 速度: 1.5m/s
| 移动方式: 全向（4舵轮）

麦克风阵列
| 声源定额定功率位: 360°
| 降噪、 回声消除

扬声器阵列
| 最低共振周波: 180HZ±20%
| 额定功率: 10W

鱼眼相机
| 360°全景视频

颈部: 2自由度
| 抬头、 转头
| 力控关节

急停按钮

开机按钮

调试面板
| HDMI*1
| USB 2.0*1
| 千兆以太网*1
| 急停接线端子*1

腰部: 2自由度
| 旋转、 俯仰
| 力控关节

腿部: 2自由度
| 折叠、 升降
| 力控关节

3D激光雷达*2
| 360°无死角覆盖

急停按钮*2

TOF避障相机

充电口

23个自由度 | 全身力控 | 全向移动 | 大小脑融合协同控制

参数规格





参数		逐星H2-5	逐星H2-10
基本参数	尺寸(长宽高)	750×650×1493~2000mm	
	整机重量	160kg	180kg
	自由度	合计 23　颈部 2　腰部 2　手臂 7×2　腿部 2　底盘 3	
	工作环境	0~45 ℃	
		0%~90%RH(无凝露)	
执行器	手臂	7自由度×2	
	单臂负载	5kg	10kg
	力控	手臂、腰部、颈部、腿部 全身力控	
	力控技术	关节力传感器	
	末端执行器	支持电爪、灵巧手、电吸盘(选配)	
	底盘驱动方式	全向	
	驱动轮数量	4	
	最大移动速度	1.5m/s	
	底盘对接精度	±10mm	
感知	3D导航雷达	2	
	头部双目相机	1	
	鱼眼(选配)	3	
	IMU	1	
	胸部双目相机(选配)	1	
	腕部相机(选配)	选配	
	阵列麦克风(选配)	环形四麦,360°拾音 降噪、回声消除	
	扬声器(选配)	10W×2	
续航	电池容量	18Ah×2,双电池,总36Ah	
	补能方式	直充、换电、自主回充(需要选配充电桩)	
	续航时间	4小时	
	充电时间	2小时,10%~90%	
	充电器输出	54.75V 10A	
主控	通讯方式 WIFI 蓝牙等	WiFi 2.4/5GHz 蓝牙 5G(选配)	
	算力(多选一)	NVIDIA Orin NX 8GB 117TOPS NVIDIA AGX Orin 64GB 275TOPS NVIDIA Thor T5000 2070TFLOPS	
其他	灯带	具备	
	调试口	HDMI、USB2.0、RJ45	
	外部急停	预留端子	
	无线急停(选配)	选配	
	手柄控制(选配)	游戏手柄控制	
软件系统	二次开发	支持ROS2、Python SDK	

应用场景

适用于仓库、车间移动操作场景：数据采集 / 上下料 / 搬运 / 拣选 / 组装 / 检测

珞石机器人
400-010-8700
www.rokae.com
sales@rokae.com