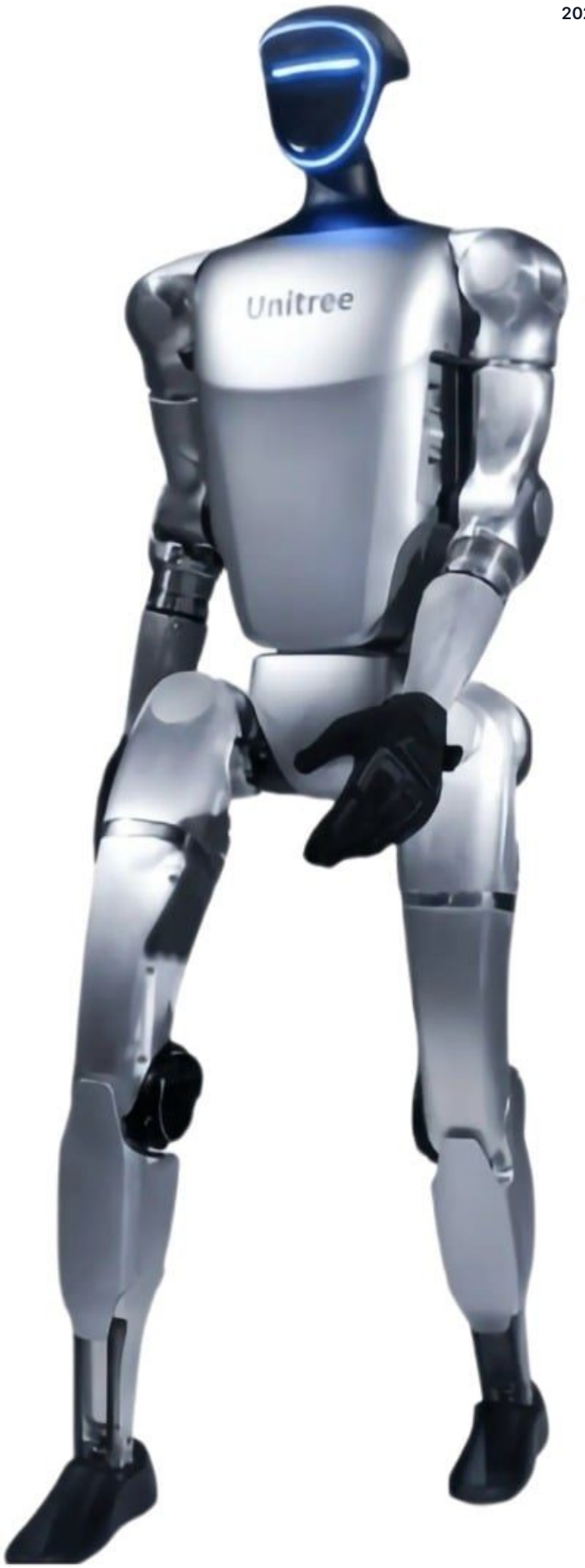
製品カタログ
2026年版

UNITREE ROBOTICS・ヒューマノイドロボット・ROBOTSINTERNATIONAL

Unitree G1 Edu Standard ヒューマノイドロボット 固定式ハンド仕様（G1EDU-U1）

研究•教育向けのコンパクトなヒューマノイドロボットです。独自ソフトウェアの開発に対応し、折りたたみ式フレームを採用しています。

深度カメラと3D LiDARを搭載したヒューマノイド型エージェントプラットフォームです。独自ソフトウェアの開発が可能で、ハンドヘルドリモコンが付属します。



製品概要

プログラムして動かし、折りたたんで収納できるヒューマノイド

研究室、教育機関、開発チームのためのヒューマノイドロボットです。コンパクトなサイズで、輸送や保管の際は折りたためます。深度カメラと3D LiDARで周囲の環境を認識します。WiFi 6とBluetooth 5.2で接続できます。ハンドは固定式で、把持機能はありません。

独自ソフトウェアに対応

独自ソフトウェアの開発が可能なプラットフォームです。OTA（無線）によるソフトウェア更新に対応しているため、ケーブルを接続しなくても常に最新の状態を保てます。

動作の拡張性

構成に応じて23〜43の自由度を備えています。腰部にはオプションで2自由度を追加できます。

周囲を認識

深度カメラと3D LiDARで周囲の空間を把握します。四つのマイクで音声を拾い、スピーカーで応答します。

必要に応じて演算能力を強化

基本的な処理は8コアの高性能CPUが担います。より負荷の高い処理には、オプションの高性能演算モジュールを用意しています。Orinなど、複数のブランド•モデルから選べます。



1,320 × 450 × 200 mm
立位時寸法

約35 kg+
バッテリー込み重量

120 N·m
膝関節最大トルク

約2 h
稼働時間

主要構成

動作と認識を支える主要パーツ

深度カメラ
周囲の空間にある物体までの距離を把握します。

3D LiDAR
周囲をスキャンし、作業空間のマップを作成できるようにします。

搭載CPU
8コアの高性能CPUが、ロボットの基本的な演算処理を担います。



腰関節
オプションで2自由度を追加できます。

ハンド•手首
手首とハンドのオプションで自由度を追加できます。力制御対応の三指ハンドも選べます。

バッテリー
フル充電で約2 hの稼働時間を確保します。

03

日々の運用で際立つ特長



標準搭載

折りたたんで持ち運び

690 × 450 × 300 mmまで折りたためます。セッションの合間の持ち運びや保管が容易になります。

標準搭載

力強い脚部

膝関節の最大トルクは120 N·mに達します。各脚は6自由度を備えています。

標準搭載

軽量物の運搬

各アームの可搬重量は約3 kgです。各アームは5自由度を備えています。

標準搭載

ハンドのアップグレード

本モデルは固定式ハンド（把持機能なし）を搭載しています。手首とハンドのオプションで自由度を追加できます。力制御対応の三指ハンドも選べます。

立位時

1,320 × 450 × 200 mm

折りたたみ時

690 × 450 × 300 mm

全関節で配線を内部に通した設計（ケーブルの露出なし）です。手足が動いても、フレームまわりはすっきりした状態を保ちます。

活用シーン

開発と検証を担うチームのために



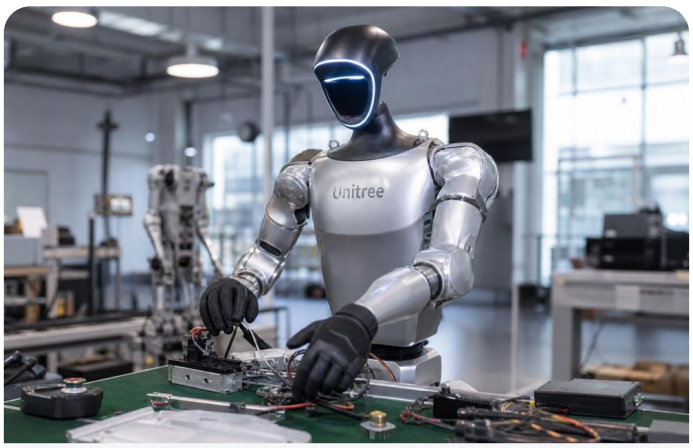
研究•教育

研究室や研修機関は、独自のコードを動かせるプラットフォーム上で、運動制御、知覚、人とロボットのインタラクションを研究できます。



フィールド•実証試験

点検、マッピング、遠隔操作のアイデアを試験できます。適合性は、使用環境、稼働時間、オペレーターの習熟度によって異なります。



システムインテグレーション

インテグレーターは、追加の演算リソースや独自ソフトウェアと組み合わせて、完結したソリューションを構築できます。



ソフトウェア開発

開発者はロボットをプログラムし、独自のソフトウェアを実機で検証できます。

> ハンドは固定式で、把持機能はありません。稼働時間はフル充電で約2 hです。

接続性

WiFi 6とBluetooth 5.2により、お手持ちのネットワークや各種デバイスと接続できます。

技術仕様

主な仕様一覧

外形寸法•重量

外形寸法（直立時）	**1,320 × 450 × 200 mm**
重量	**約35 kg+** — バッテリー含む
外形寸法（折りたたみ時）	**690 × 450 × 300 mm**
下腿•大腿の長さ	**0.6 m**
腕の長さ	**約0.45 m**

可搬重量•性能

稼働時間	**約2 h**
腕の最大可搬重量	**約3 kg**
総自由度	**23 - 43**
膝関節の最大トルク	**120 N·m**
片脚の自由度	**6**
片腕の自由度	**5**

バッテリー•充電

バッテリー容量	**9,000 mAh**
充電器	**54 V 5 A**
電源	**13直列リチウムバッテリー**

ナビゲーション•センサー

センサー	**深度カメラ+3D LiDAR**

接続性

無線通信	**WiFi 6、Bluetooth 5.2**
独自ソフトウェアの開発	可能
OTA（無線）によるソフトウェア更新	対応

表示•インタラクション

マイクアレイ	マイク**4**個
スピーカー	**5 W**

互換性

オプションの高性能演算モジュール	**Orin**など、複数のブランド•機種から選択可能

その他

基本演算性能	**8**コア高性能**CPU**
関節モーター	低慣性•高速インナーローター型**PMSM**（永久磁石同期モーター）
ハンドヘルドリモコン	付属
関節エンコーダー	各関節にデュアルエンコーダー
冷却方式	空冷
関節出力ベアリング	産業用クロスローラーベアリング（高精度、高負荷容量）
全関節で配線を内部に通した設計（ケーブルの露出なし）	対応

出典: 数値はメーカーの公開資料に基づくもので、仕様表（改訂版 2）で確認しています。

06

どのエディションを選びますか？

	本エディション G1 Edu Standard	G1 Basic
外形寸法•重量		
外形寸法（直立時）	1,320 × 450 × 200 mm	1,320 × 450 × 200 mm
重量	約35 kg+	約35 kg
外形寸法（折りたたみ時）	690 × 450 × 300 mm	690 × 450 × 300 mm
下腿•大腿の長さ	0.6 m	0.6 m
腕の長さ	約0.45 m	約0.45 m
可搬重量•性能		
稼働時間	約2 h	約2 h
腕の最大可搬重量	約3 kg	約2 kg
総自由度	23 - 43	23
膝関節の最大トルク	120 N·m	90 N·m
片脚の自由度	6	6
片腕の自由度	5	5
バッテリー•充電		
充電器	54 V 5 A	54 V 5 A
電源	13直列リチウムバッテリー	13直列リチウムバッテリー
接続性		
無線通信	WiFi 6、Bluetooth 5.2	WiFi 6、Bluetooth 5.2
表示•インタラクション		
マイクアレイ	マイク4個	4マイクアレイ
スピーカー	5 W	5 Wスピーカー

数値は各エディションの公表値です。「—」は、そのエディションで記載がないことを示します。

07

お見積りのご依頼

必要な構成を、手首•腰•ハンド•演算モジュールのオプションも含めてお知らせください。あわせて、ご希望の台数とご利用目的もお書き添えください。

安心のお約束

01

新品を調達

確立された流通チャネルを通じて供給しています。

02

メーカー保証

すべての製品に、UNITREE ROBOTICSのメーカー保証と公式ドキュメントが付属して出荷されます。

03

サポート

技術サポートは、メーカーのサービスネットワークと連携して行います。

同梱品

ハンドヘルドリモコン — ハンドヘルドリモコンがロボットに付属します。

充電器 — 54Ｖ5Aの充電器が同梱されています。

ご案内

本製品は、本ページからお見積りのうえご購入いただけます。

お見積りのご依頼

価格と構成はお問い合わせください。**Robotsinternational**は世界中へ発送します。

メール · **sales@robotsinternational.com**

WEB · robotsinternational.com/i-jp/Unitree-G1-Edu-Standard.htm

QRコードから製品ページへ

Robotsinternationalは独立系のサプライヤーです。UNITREE ROBOTICSおよび各製品名は、それぞれの所有者の商標であり、製品を識別する目的で使用しています。仕様は予告なく変更されることがあります。お見積りの際にご確認ください。© 2026 Robotsinternational。