

Booster T1

专为开发者打造





轻巧灵活 皮实耐摔



身高约 1.2m, 重量约 30kg

一个人也可以轻松拎起



超大关节运动空间

实现人类难以完成的动作



耐磨抗摔

通过拓扑优化, 改进结构强度, 并采用
高强度金属和工程塑料, 无惧摔倒



丰富的运动能力



行走能力

前向 | 后向 | 侧向
转身 | 全向复合 | 拟人行走



行走抗扰和跌倒爬起

承受 15 N·s 冲击不摔倒
主动卧倒 | 自主爬起



足球技巧

自主踢球 | 带球 | 踢高球



动作库

跳舞 | 俯卧撑
搬运 | 挥手 | 握手



支持结合端侧大模型

算力可轻松部署端侧模型，并实现长文本输入输出、RAG、任务执行等多种任务



计算单元参数

算力	Nvidia AGX Orin，提供 200 TOPS AI 算力
网络	1000M 有线，Wifi 6，5G（选配）
视频	深度相机
音频	环形 6 麦 + 扬声器

开发者友好



API

高层运动接口

底层硬件接口

状态反馈接口

主流仿真环境支持

Isaac Sim

Mujoco

Webots

轻松实现多模态交互

可选配端侧大模型

支持 TTS、ASR

支持 Yolo 等识别算法

支持豆包实时语音交互

ROS 支持

兼容 ROS2 生态

APP 支持

快速操作机器人和查看状态

Booster T1

参数

BOOSTER ROBOTICS

语音模块

环形 6 麦 + 扬声器

头部自由度

2

视觉模块

深度相机

单臂自由度

4 (可拓展)

算力

提供 200 TOPS AI 算力

电池

2h (行走)

4h (站立)

腰部自由度

1

关节

峰值力矩 130N.m

双编码器

单腿自由度

6



参数	Booster T1
尺寸	118×47×23cm
小腿+大腿长度	57cm
手臂臂展	45cm
重量	约 30 kg
自由度	23
单腿自由度	6
腰部自由度	1
单臂自由度	4（可拓展）
头部自由度	2
膝关节峰值扭矩	130N.m
关节编码器	双编码器
末端执行器	夹爪（选配）
关节运动空间	腰部关节：±58° 髋关节：P±118°、R-21°~+88°、Y±58° 膝关节：-11°~123° 踝关节：P-50°~20°、R±25°
GPU	Nvidia AGX Orin, 提供 200 TOPS AI 算力
视觉模块	深度相机
IMU	9 轴 IMU
语音模块	环形 6 麦 + 扬声器
电池	10.5Ah
续航	2h（行走）、4h（站立）
WiFi 6	支持
蓝牙 5.2	支持
5G	选配
拓展口	USB、以太网
固件升级	支持
端侧大模型	MiniCPM（选配）
二次开发	支持
质保	1 年

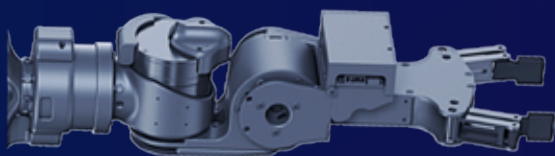
夹爪版本

超大夹持行程

重量： 约 34kg

臂展： 1530mm

单臂展： 608mm



夹爪参数

单手负载	500g
夹持行程	70mm
重复定位精度	±0.50mm
自由度	1
夹持力	10N

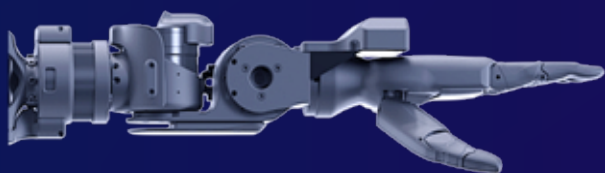
灵巧手版本

仿人五指

重量：约 35kg

臂展：1661mm

单臂展：677.6mm



灵巧手参数

单手负载	500g
重复定位精度	±0.20mm
自由度	6（拇指2个自由度，其他四根手指各1个自由度）
拇指最大抓握力	15N
四指最大抓握力	10N

多场景灵活应用



科研场景

全身控制 | 强化学习 | 遥操作
模仿学习 | 行业应用 | 导航
人机协作 | 高层决策 | 操作



教学场景

双足机器人步态训练及实机演练
视觉感知与定位 | 机器人决策
机器人2V2足球赛



赛事场景

机器人世界杯
加速进化超级联赛
iCAN大学生创新创业大赛
Enjoy AI Master



展演场景

商业活动 | 导览 | 景区
社区活动 | 科技馆
文创园 | 庙会

合作伙伴



产品认证



BOOSTER ROBOTICS

**联合全球开发者
推动生产力变革**



商务合作

sales@boosterrobotics.com

了解更多

www.boosterrobotics.com