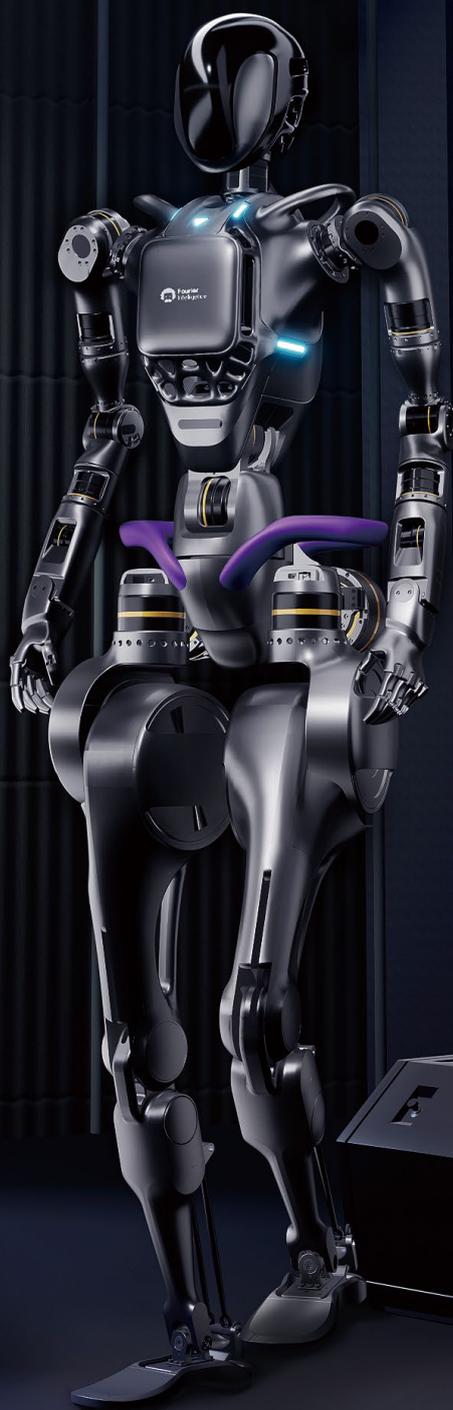


 FOURIER
傅利叶

Fourier GR-1

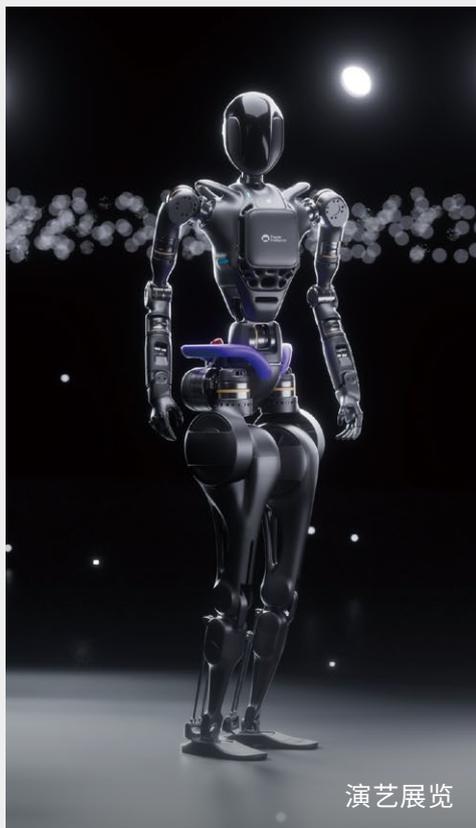
傅利叶通用型人形机器人



FOURIER GR-1

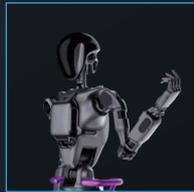
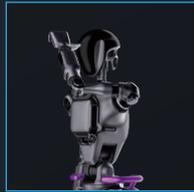
傅利叶通用机器人GR-1是自主研发,可以商业化量产的人形机器人。GR-1拥有高度仿生的躯干构型和拟人化的运动控制,覆盖人体的主要自由度,最大关节峰值扭矩达 $230\text{N}\cdot\text{m}$,具备快速行走、敏捷避障、稳健上下坡、抗冲击干扰等运动功能,是通用人工智能的理想载体。

应用场景



高度仿生形态

覆盖人体的主要自由度,可模拟人类不同运动方式,实现转头、扭腰、抓取、跑步、跳跃等拟人化运动。



7*2

手臂自由度

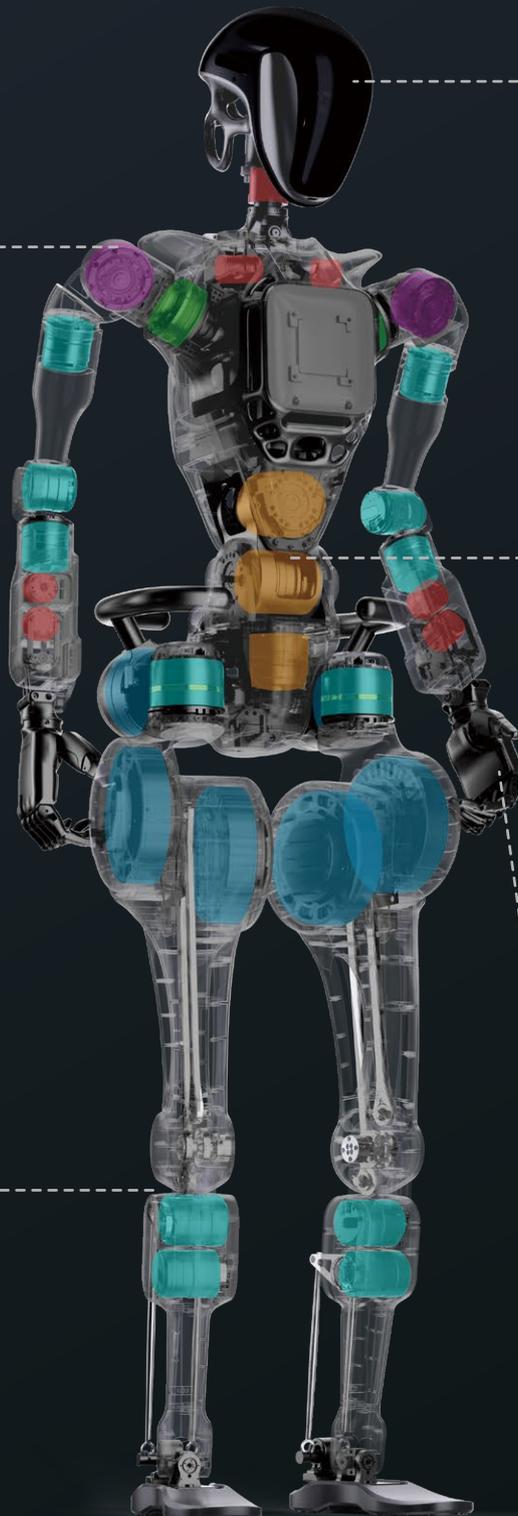
7自由度冗余设计,末端运动实现三维空间任意位置、角度



6*2

腿部自由度

踝部双自由度设计,适应复杂路面地形



3

头部自由度

头部俯仰、侧摆、旋转,实现灵活感知、交互



3

腰部自由度

腰部俯仰、侧摆、旋转,实现原地站立下环视、作业能力



6*2

灵巧手(选配)自由度

仿人手设计,实现各种抓握方式

技术参数



型号

GR-1L

GR-1

GR-1L Pro

GR-1 Pro

机械参数

站立尺寸	1650X515X320mm	1650X515X320mm	1650X515X320mm	1650X515X320mm
臂展	1665mm	1680mm	1665mm	1680mm
净重	≈55kg	≈55kg	≈60kg	≈60kg
材质	铝合金+工程塑料	铝合金+工程塑料	铝合金+工程塑料	铝合金+工程塑料

电气参数

供电电压	46.2V	46.2V	46.2V	46.2V
工作最大功率	≈550W	≈550W	≈550W	≈550W

性能参数

步行速度	5km/h	5km/h	5km/h	5km/h
单手载荷	3kg	3kg	3kg	3kg
基础算力	i7-13700h 6P+8E 20线程 1.6/5.0GHz	i7-13700h 6P+8E 20线程 1.6/5.0GHz	i7-13700h 6P+8E 20线程 1.6/5.0GHz	i7-13700h 6P+8E 20线程 1.6/5.0GHz

关节参数

最大关节扭矩	230N·m	230N·m	230N·m	230N·m
执行器数量	34	44	34	44
末端抓取	 夹爪	 灵巧手	 夹爪	 灵巧手
腰部自由度	3	3	3	3
头部自由度	3	3	3	3
足踝自由度	2	2	2	2

型号	GR-1L	GR-1	GR-1L Pro	GR-1 Pro
----	-------	------	-----------	----------

传感器参数

深度相机	Realsense	Realsense	Realsense*2	Realsense*2
IMU	●	●	●	●
环形麦克风	—	—	●	●

功能列表

运动模式	静态站立 原地运动	步态运动 末端抓取	静态站立 原地运动	步态运动 末端抓取	静态站立 原地运动	步态运动 末端抓取	静态站立 原地运动	步态运动 末端抓取
防护外壳	骨架外壳		骨架外壳		封闭外壳		封闭外壳	
腰部安全扶手	—		—		●		●	
一键启动	—		—		●		●	
控制终端	触屏遥控器		触屏遥控器		触屏遥控器		触屏遥控器	
语音控制	—		—		●		●	
集群控制	—		—		●		●	
曲面屏	—		—		●		●	
Wi-Fi	●		●		●		●	
蓝牙	●		●		●		●	
二次开发	●		●		●		●	

充电续航

电池容量	460Wh	460Wh	460Wh	460Wh
充电器	46V 2A	46V 2A	46V 2A	46V 2A

以机器人科技赋能生活



傅利叶公众号



傅利叶视频号