

KEPLER开普勒

开普勒机器人 产品手册



上海开普勒机器人有限公司

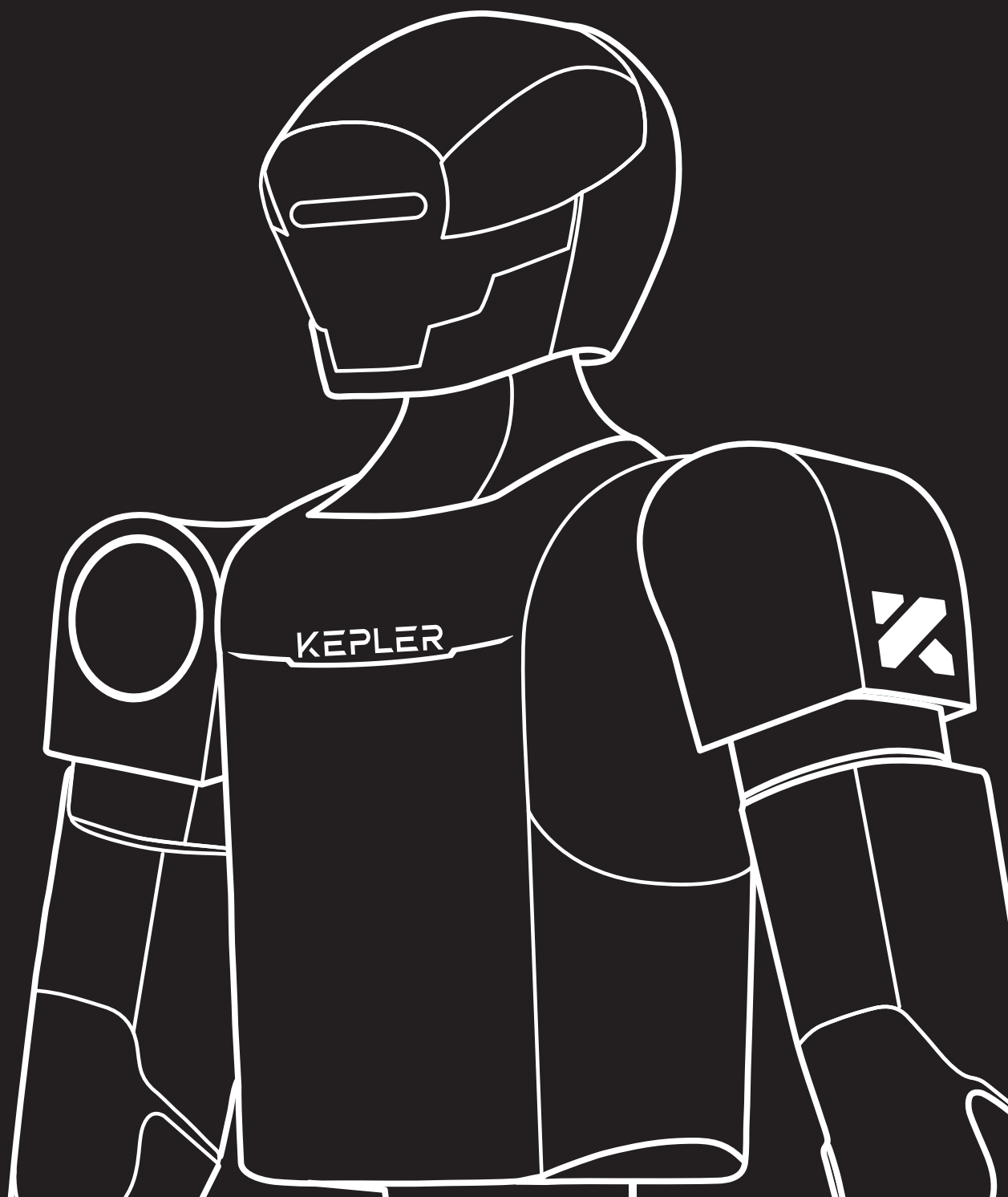
专注人形机器人，解放人类生产力



大黄蜂系列通用人形机器人

充电1小时, 连干8小时

专注人形机器人, 解放人类生产力



开普勒K2大黄蜂双足版本参数

172cm

身高数值

75kg

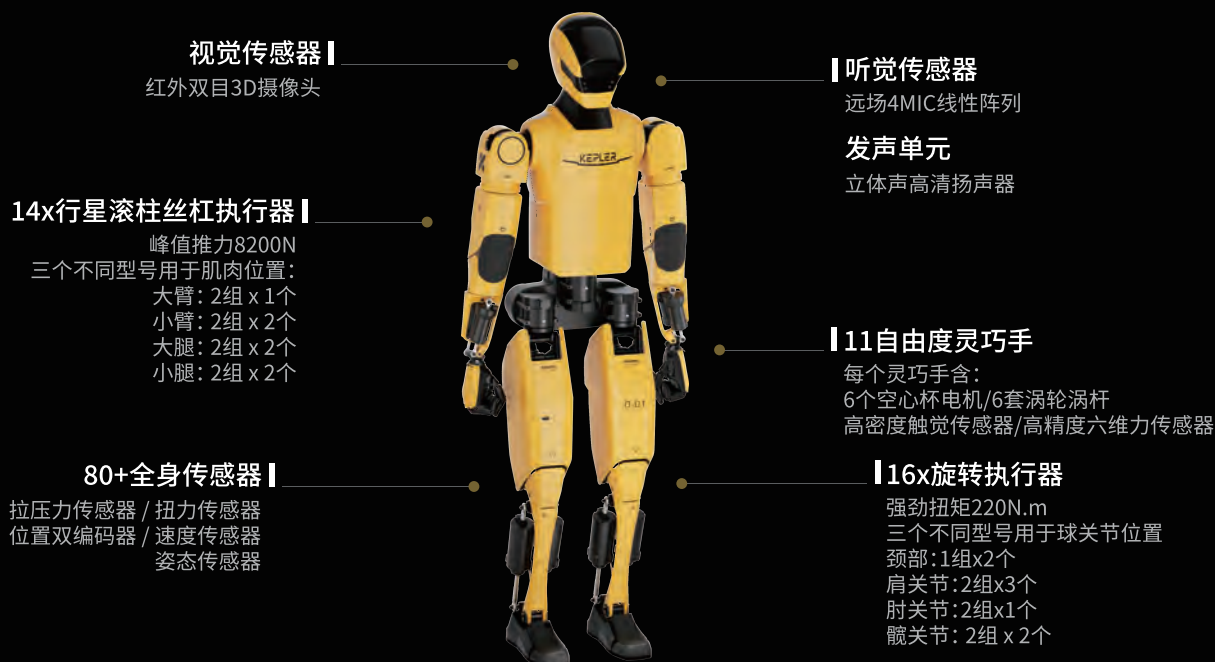
体重重量

52个自由度

全身算法

100 TOPS算力

每秒运算量



提供产业线、科研机构智能化定制方案

基于开普勒自研星云具身智能开放操作系统,开发人员可自主开发机器人,减少复杂操作,提升开发效率。利用平台资源定制专属功能。平台配备详尽文档,含接口说明、功能原理及示例,助力用户快速开发。该系统赋能机器人拥有者成为开发者,借助平台资源定制专属功能。

自研NimbleMaster巧手大师™
11自由度多触点灵巧手

11DoF
单手

25力触点
单指

六维力
手腕



自研KeplerForce行星动力™
滚柱丝杠执行器

8200N
峰值
满足大负载需求

81.3%
能量转化比
确保长续航特性

3μ
精磨工艺
打造丝滑品质



自研KeplerGear精旋动力™
旋转执行器

220N.m
峰值扭矩达

0.01°
重复定位精度

85%
自研率达



核心参数列表

标准配置

类别	参数
外形尺寸	1720mmx568mmx335mm
整机重量	75kg
电池参数	三元锂 DC51.8V 30AH
手臂最大负载	单臂15kg,双臂30kg (不同伸展姿态,有负载差异)
速度	3.5km/h

机载计算机配置

模块	参数
运控模块	型号:SOM 7583 CPU:i5-1145G7E 内存:8G 存储:256GB
算力模块	型号:Jetson Orin NX 内存:16G 存储:256GB

视觉系统

类别	参数
深度相机型号	Gemini330
深度范围	0.1-5m
深度图分辨率	(1280x800、1280x720、640x480、640x400、320x200)@15/30fps
深度FOV	H84°xV59°xD92°@800p/400p
彩色图分辨率	(1280x800、1280x720、640x480、640x400、320x200)@15/30fps
彩色FOV	H94°xV66°xD103°@800p/400p
IMU	6DOF, 频率100/200/400Hz

灵巧手

类别	参数
自由度	11 (主动自由度6)
驱动方式	空心杯电机
指尖最大压力	10N
负载(最大)	2.5kg (2指) 15kg (4指) 6kg (5指)
单指力触点	25个
掌心力触点	188个

语言系统

类别	参数
麦克风配置	远场4MIC线性阵列
声源定位分辨率	1°
拾音距离	5m
灵敏度	-38dBV/Pa
信噪比	65dB
扬声器配置	立体声扬声器

开普勒K2大黄蜂底盘版本参数

176cm
身高数值

150kg
体重重量

52个自由度
全身算法

100 TOPS算力
每秒运算量

视觉传感器
红外双目3D摄像头

14x行星滚柱丝杠执行器
峰值推力8200N
三个不同型号用于肌肉位置：
大臂：2组 x 1个
小臂：2组 x 2个
大腿：2组 x 2个
小腿：2组 x 2个

16x旋转执行器
强劲扭矩220N.m
三个不同型号用于球关节位置
颈部：1组x2个
肩关节：2组x3个
肘关节：2组x1个
髋关节：2组 x 2个



听觉传感器
远场4MIC线性阵列
发声单元
立体声高清扬声器

80+全身传感器
拉压力传感器 / 扭力传感器
位置双编码器 / 速度传感器
姿态传感器

11自由度灵巧手
每个灵巧手含：
6个空心杯电机/6套涡轮蜗杆
高密度触觉传感器/高精度六维力传感器

移动底盘
双轮差速
SLAM自主导航/工业级

提供产业线、科研机构智能化定制方案

基于开普勒自研星云具身智能开放操作系统, 开发人员可自主开发机器人, 减少复杂操作, 提升开发效率。利用平台资源定制专属 功能。平台配备详尽文档, 含接口说明、功能原理及示例, 助力用户快速开发。该系统赋能机器人拥有者成为开发者, 借助平台资源 定制专属功能。

自研NimbleMaster巧手大师™
11自由度多触点灵巧手

11DoF
单手

25力触点
单指

六维力
手腕



自研SLAM自主导航移动底盘
工业级标准

激光+3D相机+超声波
多重安全防护

±10mm, 1°
高精度定位

低故障, 高性能
工业级



核心参数列表

标准配置

外形尺寸	1760mmx670mmx632mm
整机重量	150kg
电池参数	三元锂 DC51.8V 30AH
手臂最大负载	单臂15kg, 双臂30kg (不同伸展姿态, 有负载差异)
速度	5.4km/h

机载计算机配置

运控模块	型号:SOM 7583 内存:8G CPU: i5-1145G7E 存储:256GB
算力模块	型号:Jetson Orin NX 内存:16G 存储:256GB

视觉系统

类别	参数
深度相机型号	Gemini330
深度范围	0.1-5m
深度图分辨率	(1280x800、1280x720、640x480、640x400、320x200)@15/30fps
深度FOV	H84°xV59°xD92°@800p/400p
彩色图分辨率	(1280x800、1280x720、640x480、640x400、320x200)@15/30fps
彩色FOV	H94°xV66°xD103°@800p/400p
IMU	6DOF, 频率100/200/400Hz

语言系统

类别	参数
麦克风配置	远场4MIC线性阵列
声源定位分辨率	1°
拾音距离	5m
灵敏度	-38dBV/Pa
信噪比	65dB
扬声器配置	立体声扬声器

移动底盘

类别	参数
尺寸	670mmx632mm
驱动方式	双轮差速
速度	1.5m/s
导航方式	激光SLAM导航
定位精度	±10mm, 1°
相机型号	DaBai DCW 2
深度图分辨率	(640*400, 320*200, 160*120)@15fps
深度FOV	H91°V62°
超声波雷达	FD07-3
激光雷达	LDS-E340-E 测距距离 0.1-40m@90% 0.1-15m@10%

灵巧手

类别	参数
自由度	11(主动自由度6)
驱动方式	空心杯电机
指尖最大压力	10N
负载(最大)	2.5kg (2指) 15kg (4指) 6kg (5指)
单指力触点	25个
掌心力触点	188个

开普勒K3大黄蜂双足版本参数

174cm

身高数值

83kg

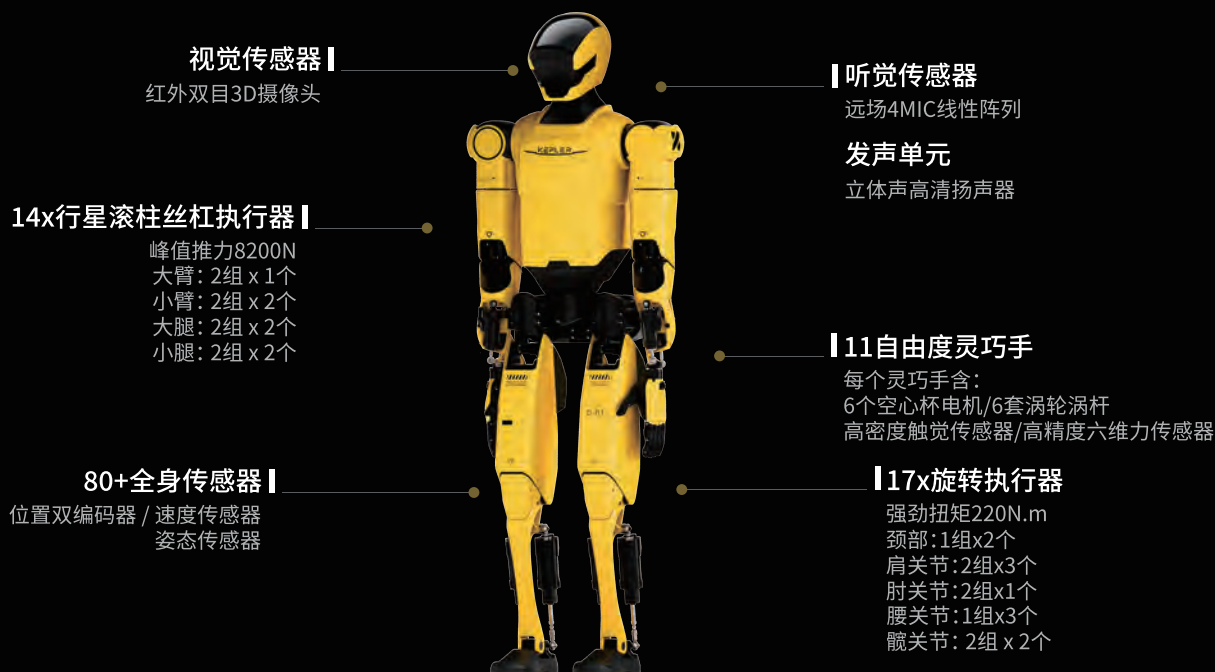
体重重量

53个自由度

全身算法

100 TOPS算力

每秒运算量



提供产业线、科研机构智能化定制方案

基于开普勒自研星云具身智能开放操作系统, 开发人员可自主开发机器人, 减少复杂操作, 提升开发效率。利用平台资源定制专属功能。平台配备详尽文档, 含接口说明、功能原理及示例, 助力用户快速开发。该系统赋能机器人拥有者成为开发者, 借助平台资源定制专属功能。

自研NimbleMaster巧手大师™
11自由度多触点灵巧手

11DoF
单手

25力触点
单指

六维力
手腕



自研KeplerForce行星动力™
滚柱丝杠执行器

8200N
峰值
满足大负载需求

81.3%
能量转化比
确保长续航特性

3μ
精磨工艺
打造丝滑品质



自研KeplerGear精旋动力™
旋转执行器

220N.m
峰值扭矩达

0.01°
重复定位精度

85%
自研率达



核心参数列表

标准配置

类别	参数
外形尺寸	350mmx620mmx1740mm
整机重量	83kg
电池参数	三元锂 DC51.8V 30AH
手臂最大负载	单臂15kg,双臂30kg (不同伸展姿态,有负载差异)
速度	3.5km/h

机载计算机配置

模块	参数
运控模块	CPU: Intel i5-1240P 内存: 16G 存储: 128G
算力模块	型号: Jetson Orin NX 内存: 16G 存储: 128G

视觉系统

类别	参数
深度相机型号	Gemini335
深度范围	0.1-5m
深度图分辨率	(1280x800、1280x720、640x480、640x400、320x200)@15/30fps
深度FOV	H84°xV59°xD92°@800p/400p
彩色图分辨率	(1280x800、1280x720、640x480、640x400、320x200)@15/30fps
彩色FOV	H94°xV66°xD103°@800p/400p
IMU	6DOF, 频率100/200/400Hz

灵巧手

类别	参数
自由度	11 (主动自由度6)
驱动方式	空心杯电机
指尖最大压力	10N
负载(最大)	2.5kg (2指) 15kg (4指) 6kg (5指)
单指力触点	25个
掌心力触点	188个

语言系统

类别	参数
麦克风配置	远场4MIC线性阵列
声源定位分辨率	1°
拾音距离	5m
灵敏度	-38dBV/Pa
信噪比	65dB
扬声器配置	立体声扬声器

开普勒K3大黄蜂底盘版本参数

127.5cm
身高数值

120kg
体重重量

43个自由度
全身算法

100 TOPS算力
每秒运算量



提供产业线、科研机构智能化定制方案

基于开普勒自研星云具身智能开放操作系统, 开发人员可自主开发机器人, 减少复杂操作, 提升开发效率。利用平台资源定制专属 功能。平台配备详尽文档, 含接口说明、功能原理及示例, 助力用户快速开发。该系统赋能机器人拥有者成为开发者, 借助平台资源 定制专属功能。

自研NimbleMaster巧手大师™
11自由度多触点灵巧手

11DoF
单手

25力触点
单指

六维力
手腕



自研SLAM自主导航移动底盘
工业级标准

激光+3D相机+超声波
多重安全防护

±10mm, 1°
高精度定位

低故障, 高性能
工业级



核心参数列表

标准配置

类别	参数
外形尺寸	650x620x(1275~1750)mm
整机重量	120kg
电池参数	三元锂 DC51.8V 30AH
手臂最大负载	单臂15kg, 双臂30kg (不同伸展姿态, 有负载差异)
速度	5.4km/h

机载计算机配置

类别	参数
运控模块	CPU: Intel i5-1240P 内存: 16G 存储: 128G
算力模块	型号: Jetson Orin NX 内存: 16G 存储: 128G

视觉系统

类别	参数
深度相机型号	Gemini335
深度范围	0.1-5m
深度图分辨率	(1280x800、1280x720、640x480、640x400、320x200)@15/30fps
深度FOV	H84°xV59°xD92°@800p/400p
彩色图分辨率	(1280x800、1280x720、640x480、640x400、320x200)@15/30fps
彩色FOV	H94°xV66°xD103°@800p/400p
IMU	6DOF, 频率100/200/400Hz

语言系统

类别	参数
麦克风配置	远场4MIC线性阵列
声源定位分辨率	1°
拾音距离	5m
灵敏度	-38dBV/Pa
信噪比	65dB
扬声器配置	立体声扬声器

移动底盘

类别	参数
尺寸	650x620mm
驱动方式	四轮全向底盘
速度	1.5m/s
导航方式	激光SLAM导航
定位精度	±10mm, 1°
相机型号	DaBai DCW 2
深度图分辨率	(640*400, 320*200, 160*120) @15fps
深度FOV	H91°V62°
超声波雷达	FD07-3
激光雷达	LDS-E340-E 测距距离 0.1-40m@90% 0.1-15m@10%

灵巧手

类别	参数
自由度	11 (主动自由度6)
驱动方式	空心杯电机
指尖最大压力	10N
负载(最大)	2.5kg (2指) 15kg (4指) 6kg (5指)
单指力触点	25个
掌心力触点	188个

开普勒灵巧手参数

25点位

单指力触点

11DoF

单手自由度

六维力

单手腕部

1200N

峰值拉力



新一代绳驱柔性触觉灵巧手

开普勒自研灵巧手集成891个精密零件,配备11个运动自由度。搭载误差仅1.5%的六维力传感器,力控精度达到发丝级别,可捕捉仅三根发丝重量的细微受力。采用自研钢丝筋骨绳驱架构,单根绳索最大承重1200N,在精细感知与高强度作业间实现平衡。



开普勒可穿戴外骨骼数采系统参数

拓扑双臂14DoF 关节角度分辨率≤0.1°
同构更适配 角度更精细

单臂重量<3.5kg 运动捕捉延迟<20ms
穿戴更轻盈 响应更迅捷

采样频率 1000Hz通信100Hz
数据更完整



同源动捕外骨骼, 精准复刻每一步人体动作

开普勒可穿戴动捕外骨骼, 与开普勒K2大黄蜂 机器人同源同构, 轻量化可调适配多体型, 高精度低延迟采集, 双模通信供电, 集动作捕捉与机器人遥控于一体。

机械参数

自由度	14(单臂7DOF)单臂7:肩3、肘1、腕3, 拓扑同构K2机器人
外廓尺寸	大臂、小臂、肩部可调臂展:511mm-621mm
	带刻度与快速锁紧机构肩宽:480mm-520mm
重量	<3.5Kg
头戴摄像头	奥比中光 Gemini 335
背负系统	肩部、腰部、手腕搭扣固定手掌弹力套硬质复合结构, 内衬缓冲海绵
框架本体	连杆采用尼龙轻质材料自研12位中空轴单圈绝对值编码器、内部走线
精度指标	运动捕捉延迟<20ms, 关节角度分辨率≤0.1°
采样/通信频率	采样频率1000Hz、通信频率100Hz
通信方式	有线数据通信
供电方式	有线供电

手持遥控器

功能键	遥杆x2、扳机x5、拨码按钮x1、电源按钮x1、功能按钮x4
通信方式	WIFI/蓝牙无线通信、CAN口有线连接
供电方式	内置电池、Type-C口充电;也可CAN口供电
电量显示	LED灯电量和工作状态显示
前置采集相机	intel realsense D405*2

开普勒VTLA力触觉全栈数采方案

迈入工业具身智能 OmniVTLA 全感知新时代

硬件 - 数据 - 模型三位一体原生打通, 破解纯视觉感知落地瓶颈



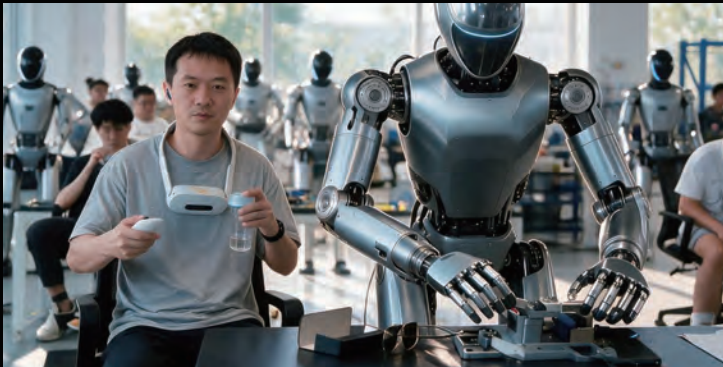
全栈力触觉数采 — 工业具身智能的感知基石

补齐物理交互感知短板, 开启人形机器人实干量产新阶段

Kepler-OmniVTLA 数据集

满足工业具身智能高保真交互数据需求的最优解

国内首创原生力触觉全模态数采新范式



传统离线数采

感知维度	仅视觉单模态
数据保真度	远低于产线真实水平
采集规模化	难, 成本高周期长
落地价值	低, 仅适配演示场景



开普勒 OmniTac 原生数采范式

感知维度	力触 + 视觉全模态
数据保真度	产线真实工况水平
采集规模化	易, 边作业边采集
落地价值	高, 支撑量产落地

 全模原生

 场景适配

 闭环进化

Kepler-OmniVTLA 全模态数据集

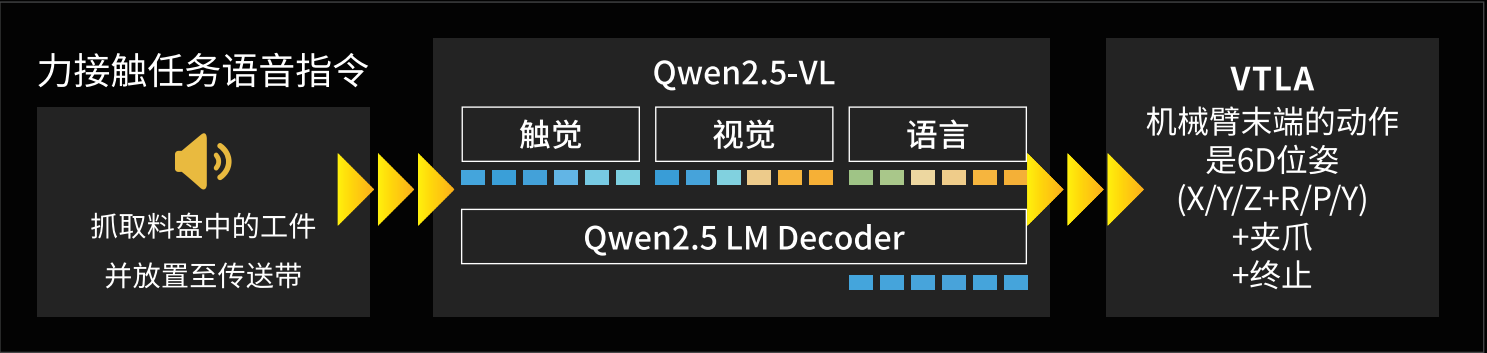
Kepler-OmniVTLA 是开普勒依托自研采集设备原生构建的全模态具身智能数据集,兼具真实无虚、多元覆盖、全模融合、规模领先四大核心特质。数据集累计收录 10 万 + 条真人实采全模态数据,覆盖商业、工业、办公、家居多类核心场景,囊括 20 + 种专属工业技能与 40 + 种真实应用,完整还原全链路作业流程。

10万+条原生实采
全模态数据

4 大行业全覆盖
60+场景技能沉淀

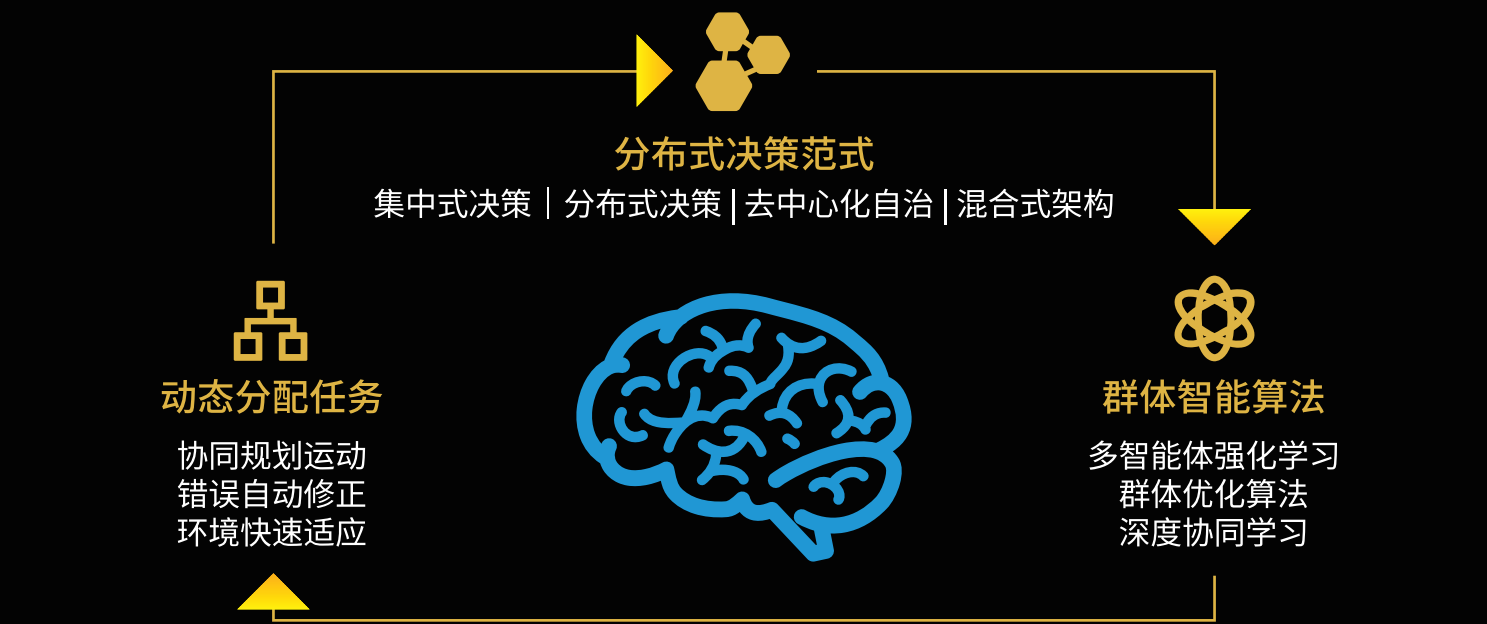
装配成功率从67%
跃升至99%以上

KEPLER-OmniVTLA 实现 VLA 升级为 VTLA, 将力触觉与视觉、语言、动作并重, 原生完成触觉编码及跨模态融合。从“被动看”到“主动摸”, 模型可感知受力大小、材质软硬, 稳妥完成柔性及易碎工件作业。



Kepler-OmniVTLA 一脑多机

Kepler-OmniVTLA 基于 VTLA (Vision-Tactile-Language-Action Model) 视觉 - 触觉 - 语言 - 动作模型架构, 打造“一脑统管、多机协同”的具身智能集群作业体系。



KEPLER 开普勒人形机器人 全场景应用解决方案

立足工业·赋能百业·创造新质生产力

以VTLA视觉 - 触觉 - 语言 - 动作全模态技术为核心，覆盖多行业真实作业场景，推动产业柔性智能化升级。

超高负载能力

双臂协同搬运 30kg, 单手机负载 15kg, 满足重型作业需求

超强持续续航

单次充电连续作业8小时, 适配全天候不间断生产节奏

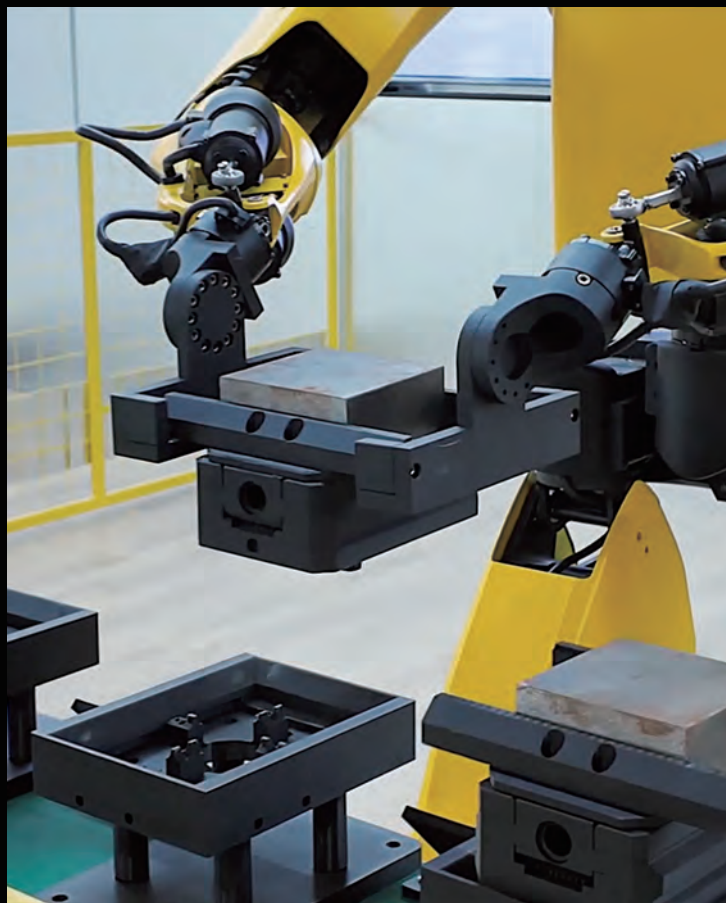
供应链自主可控

80%核心零部件自研自制, 技术壁垒高, 供应稳定可靠

硬核实力·智能制造

智能制造: 产线柔性升级无人化作业

- 精准上下料: 依托红外双目3D视觉实现毫米级抓取, 无需改造产线, 作业成功率超99.9%。
- 机床工序加工: 采用VTLA+力触混合控制模型, 支持柔性生产, 对接MES系统完成数字化管控。



精密装配·物流搬运

精密装配:力控级精度 标杆级验证

- 柔性力控防损:力觉灵巧手动态调节夹持力度,保护脆弱工件,规避零件刮擦变形。
- 毫米级装配精度:视觉结合力觉闭环完成精密装配,提升良品率;汽车工厂POC落地成功率 95%。



物流搬运:仓储重物高效转运

- 重载高效作业:双臂承载 30kg 物料,完成转运码放,显著提升仓储作业效率。
- 复杂环境适配:自主适配狭窄空间,全天作业;对接仓储系统,实现数据精细化管控。



安防巡检·特种行业

安防巡检:全时段自主高效值守

7×24 小时自主巡逻,填补人工值守盲区;依靠 AI 视觉识别安全隐患,异常信息同步后台,自定义巡检方案适配多种厂区环境。



特种行业:高危场景无人化替代

- 多工况灵活适配:模块化机身适配高温、辐射等高危环境,代替人员执行危险作业。
- 多元特种场景覆盖:厘米级作业采集设备数据,提前排查隐患,降低人员受伤风险。实时采集环境与设备运行数据,提前预警安全隐患,从根源降低人员职业伤害风险。



商业服务·教育科研

商业服务：标准化品质体验

- 餐饮制作与交付：完成咖啡制作和订单核对，高峰期自动出餐，实现自然的人机交互。
- 药品与商品管理：智能拣货理货，核查药品效期，减少人工失误，保障零售合规。



教育科研：产教融合育人平台

搭建人形机器人产教融合基地，依托三大平台、六大实训分区，开展实操教学，深化校企合作，助力机器人专业人才培养。

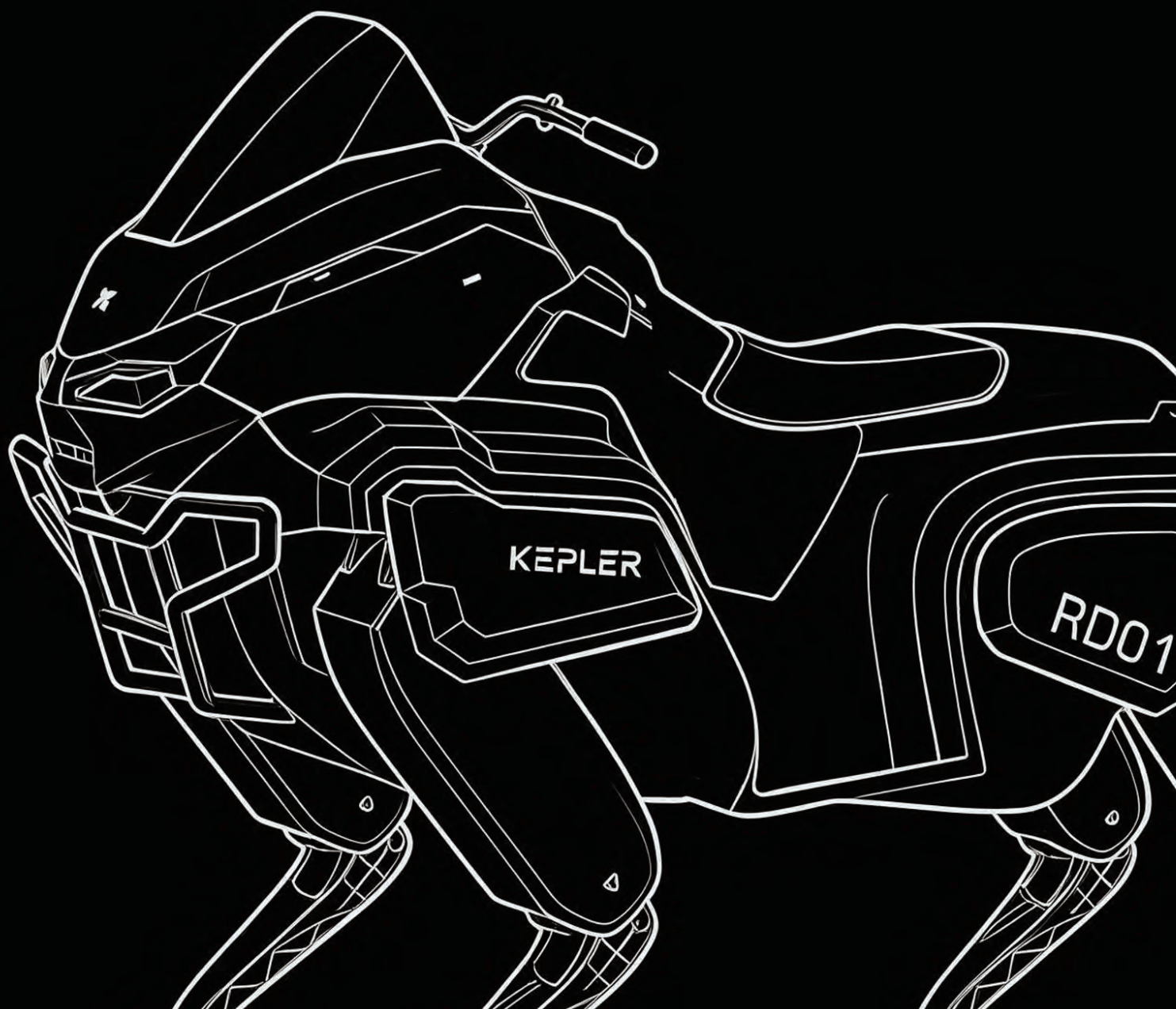




长航重载机械麒麟系列

真能扛、真能跑、真耐造

打造可真正替代人工负重的生产力工具



开普勒麒麟系列参数

8h

单次续航

≥600Kg

静态负载

27000N

最大关节推力

45°

最大爬坡角度

IP67

核心部件防水等级



真能扛, 真能跑, 真耐造

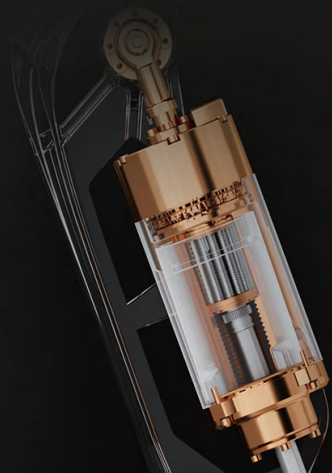
开普勒机械麒麟系列长航重载四足机器人, 专为重载场景打造的大尺寸四足机器人。依托自研行星滚柱丝杠的结构优势, 整机满载可达近吨级。产品实现充电1次、连走8小时的长效续航。大自重、高负载下仍能支撑全天连续作业。机械麒麟整机IPX5、核心部件IP67防水防护, 适配宽温域环境, 最大爬坡45°, 可从容完成户外行走、慢跑、越障、涉水等多元运动。适配工业转运、山地后勤、应急救援等多元实景。

自研KeplerForce行星动力™
滚柱丝杠执行器

8200N 峰值
满足大负载需求

81.3% 能量转化比
确保长续航特性

3μ 精磨工艺
打造丝滑品质



高负载, 强续航



核心参数列表

开普勒机械麒麟采用自研行星滚柱丝杠执行器，整机满载近吨级规格，充电 1 次连走 8 小时，覆盖多元重载作业场景。

基础参数

站立尺寸	1950mm*800mm*950mm
关机趴下尺寸	2100mm*800mm*630mm
整机重量	270Kg
静态最大负载	≥600Kg
续航时长	4.5-8h

关节参数

最大关节推力	27000N
行星滚柱丝杠执行器(关节电机)	12个
超大关节运动空间	髋:±20
	大腿:-70-60
	小腿:10~155

功能列表

基本运动(行走,慢跑,越障,涉水)置	✓
智能OTA升级	✓
自主路径规划	✓
智能伴随	✓
遥控控制	✓
自主诊断	✓
紧急停止	✓
智能图像	✓
图形化编程	✓
WiFi双频无线	✓
蓝牙5.2/4.2/2.1	✓
4G/5G模组	✓
二次开发	✓
高压直流充电桩支持	✓
北斗+GPS+蜂窝基站三模定位	选配

性能参数

动态额定负载	150Kg
运动速度	1.5m/s
最大攀爬斜坡角度	45°
防水等级	整机IPX5, 核心部件IP67

电气参数

电压平台	300V
电池容量	300V21AH

传感器配置

超广角3D激光雷达	✓
-----------	---

配件

手持式遥控器	✓
充电器	✓

开普勒麒麟系列参数

8h

单次续航

≥600Kg

静态负载

27000N

最大关节推力

45°

最大爬坡角度

IP67

核心部件防水等级

高品质多媒体仪表 |

智能OTA升级
湿度+温度显示
海拔显示
APP智能交互

| 可骑行行走

| 12x行星滚柱丝杠执行器

峰值推力27000N
三个不同型号用于肌肉位置
大腿:4组x1个
小腿:4组x1个
腕部:4组x1个

运动速度 |

1.5m/s

真能扛, 真能跑, 真耐造

开普勒机械麒麟长航重载四足机器人骑行版, 在近吨级重载实力基础上新增载人骑行功能, 兼具物料转运与载人通行双重能力。依托自研行星滚柱丝杠核心技术, 充电1次、连走8小时。整机 IPX5、核心部件 IP67 防水防护, 适配宽温域环境, 最大爬坡 45°, 可自如完成行走、慢跑、越障、涉水动作, 覆盖山地巡检、户外勘察、应急随行等多元场景。

自研KeplerForce行星动力™ 滚柱丝杠执行器

8200N 峰值

满足大负载需求

81.3% 能量转化比

确保长续航特性

3μ 精磨工艺

打造丝滑品质

可骑行

核心参数列表

开普勒机械麒麟采用自研行星滚柱丝杠执行器，整机满载近吨级规格，充电1次连走8小时，覆盖多元重载作业场景。

基础参数

站立尺寸	2120mm * 880mm * 1450mm
关机趴下尺寸	2270mm * 880mm * 1130mm
整机重量	310Kg
静态最大负载	≥550Kg
续航时长	4.5-8h

关节参数

最大关节推力	27000N
行星滚柱丝杠执行器(关节电机)	12个

性能参数

动态额定负载	150Kg
运动速度	1.5m/s
最大攀爬斜坡角度	45°
防水等级	整机IPX5, 核心部件IP67

电气参数

电压平台	300V
电池容量	300V21AH

传感器配置

超广角3D激光雷达	✓
-----------	---

配件

手持式遥控器	✓
充电器	✓

功能列表

基本运动(行走, 慢跑, 越障, 涉水)	✓
智能OTA升级	✓
温度+湿度显示	✓
海拔显示	✓
骑行行走	✓
自主路径规划	✓
自主诊断	✓
机械解锁	✓
APP智能交互	✓
高品质多媒体仪表	✓
智能伴随	✓
遥控控制	✓
智能图传	✓
图形化编程	✓
前置照明灯	✓
WiFi6双频无线	✓
蓝牙5.4	✓
4G/5G模组	✓
二次开发	✓
高压直流充电桩支持	✓
北斗+GPS+蜂窝基站三模定位	选配

开普勒麒麟系列参数

8h

单次续航

$\geq 40\text{Kg}$

静态负载

360Nm

最大关节扭矩

IP67

核心部件防水等级



8x旋转执行器

强劲扭矩400N.m
二个不同型号用于肌肉位置
大腿:4组x1个
髌部:4组x1个

4x行星滚柱丝杠执行器

峰值推力6600N
小腿:4组x1个

真能扛, 真能跑, 真耐造

开普勒机械麒麟系列通用型四足机器人, 专为多元工业场景打造的高适配性四足作业平台。依托开普勒自研行星滚柱丝杠的结构优势, 凭借高传动效率与高负载密度特性, 在轻量化机身下实现强悍的负载能力; 低损耗传动架构进一步降低能量损耗、释放续航潜力, 实现充电 1 次、连走 8 小时的长效表现, 可支撑全天多场景连续作业。机械麒麟整机 IPX5、核心部件 IP67 防水防护, 适配宽域复杂工况, 可从容完成户外行走、慢跑、越障、涉水等多元运动。适配工业高风险场景巡检、户外复杂地形物资搬运、园区安防巡逻等多元实景。成户外行走、慢跑、越障、涉水等多元运动。适配工业转运、山地后勤、应急救援等多元实景。

自研KeplerForce行星动力™ 滚柱丝杠执行器

8200N 峰值

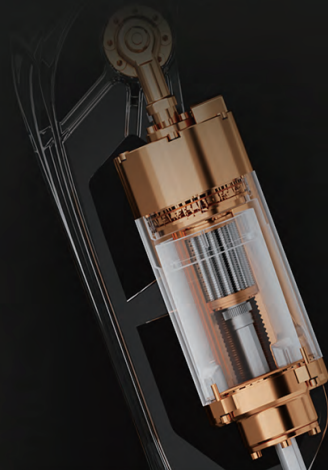
满足大负载需求

81.3% 能量转化比

确保续航特性

3μ 精磨工艺

打造丝滑品质



复杂地形行走



核心参数列表

开普勒机械麒麟通用版，搭载自研行星滚柱丝杠结构，实现 40Kg 负载与 6 小时长效续航，适配工业巡检、户外物资搬运等多元场景。

基础参数

站立尺寸	1160mm*610mm*637mm
关机趴下尺寸	1260mm*610mm*214mm
整机重量	76Kg
静态最大负载	≥120Kg
续航时长	4.5-8h

功能列表

基本运动 (行走, 慢跑, 越障, 涉水) 置	✓
智能OTA升级	✓
自主路径规划	✓
智能伴随	✓
遥控控制	✓
自主诊断	✓
紧急停止	✓
机械解锁	✓
智能图传	✓
图形化编程	✓
WiFi双频无线	✓
蓝牙5.2/4.2/2.1	✓
4G/5G模组	✓
二次开发	✓
北斗+GPS+蜂窝基站三模定位	选配

关节参数

最大关节扭矩	约360N.m
行星滚柱丝杠执行器	4个
关节走线方式	中空走线 + 隐藏式走线
关节辅助散热	风冷

性能参数

动态额定负载	40kg
运动速度	0-3.5m/s
最大攀爬斜坡角度	30°
防水等级	整机IPX5, 核心部件IP67

电气参数

电压平台	50.4V
电池容量	50.4V 40AH

传感器配置

超广角3D激光雷达	✓
高清广角相机	✓

配件

手持式遥控器	✓
充电器	✓

开普勒麒麟系列

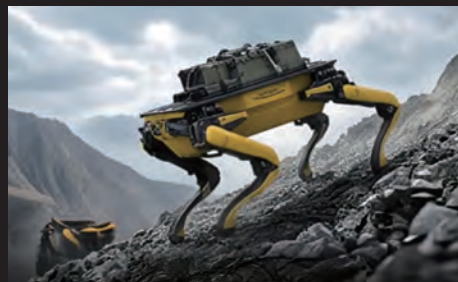
长航重载四足作业机器人

自研行星滚柱丝杠核心技术 全场景无人化作业解决方案

四大核心能力 直面复杂工况挑战

仿生四足, 全域通行

仿生四足设计, 翻越多样地形, 适配 90% 复杂工况, 突破传统设备通行局限。



强健机身, 严苛耐受

整机防护等级优异, 适配极端工况, 深入高危场景作业, 兼顾安全与作业效率。



长航重载, 持久输出

自研行星滚柱丝杠执行器, 兼顾高负载与低能耗, 长续航支持全天持续作业。



编队协同, 联合作业

可与开普勒人形机器人编队作业, 分工协作, 构建侦察-运输-操作完整作业闭环。



全场景覆盖 解锁多元作业价值

工业能源场景

覆盖电网、炼油厂、矿山常态化巡检；与人形机器人配合，完成设备处置，形成作业闭环。适配变电站、管网、矿山场景。



应急救援与物资运输场景

于灾害山地开展物资输送和灾情探查，搭配人形机器人协同作业，高效完成救援工作。



交通水务场景

完成列车、机场、水坝隐患排查，依托高精度感知，助推交通水务运维智能化升级。



智慧城市场景

开展隧道管廊、园区全天候自主巡检，代替人工作业，保障城市基础设施平稳运行。



全矩阵产品 重构工业作业形态

上海开普勒机器人专注落地型通用人形机器人研发,布局智能制造、特种作业、科研数采等众多应用领域。企业软硬件全栈自研,自主开发行星滚柱丝杠执行器、灵巧手,搭配 VTLA 全感知模型,搭建力触觉数采方案。依托工信部实景实训体系,结合真实工况数据迭代算法,令机器人实现自主决策。产品可做到充电 1 小时持续工作 8 小时,双臂负载 30kg。旗下涵盖人形机器人、重载四足机器人、外骨骼、灵巧手,支持多机型协同作业。公司联合行业龙头,依托实景训练加大模型,推进机器人商业化落地,助力产业降本增效。





KEPLER开普勒

专注人形机器人, 解放人类生产力

联系我们

联系我们: contact@gotokepler.com

投资联系: investor@gotokepler.com



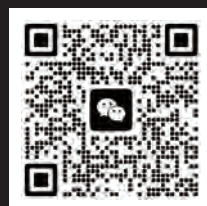
公众号



视频号



微博



业务联系