开放平台·高性能算力



最强大脑

算力澎湃，开源开放，标准配置搭载 NVIDIA Jetson Orin AGX 64G（275TOPS）算力平台。

开发者友好

全面支持 ROS2 等开源框架，提供完整的 SDK 与二次开发接口，是高校与科研机构开展人形机器人算法研发、深度学习及运动控制实验的理想实验平台，让创新触手可及。

折叠设计·多模态交互

双态切换

具有折叠设计，站立时身高 1720mm，气场全开；折叠最小高度790mm，适配电梯、狭小空间运输与存储。

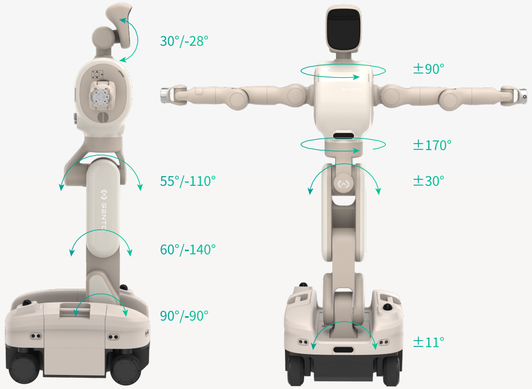
情感交互

独特的表情灯语系统配合视觉识别，使其在迎宾接待、导览讲解时不仅智能，更具温度。



表情灯语系统与视觉识别

运动范围



安全稳定·自主导航

平台安全

主动防倾倒，实时计算机器人本体的稳定度，通过约束运动及姿态调整，时刻保持机器人的平衡。

持久动力

为实战而生，拒绝续航焦虑。48V 34.4Ah 磷酸铁锂电池组，支持 4-6 小时连续作业，支持手动 / 自动充电/快换电池三种充电模式。

精准导航

3D激光雷达与超声波雷达的融合导航，构建厘米级高精地图。能实时避障、自主规划路径，胜任产线巡检与设备运维的严苛要求。

版权所有©深圳市天机智能系统有限公司，保留一切权利。

未经深圳市天机智能系统有限公司书面同意，任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本手册内容的全部，并不得以任何形式传播。

免责申明

本文档可能含有预测信息，包括但不限于有关未来的财务、运营、产品系列、新技术等信息。由于实践中存在诸多不确定因素，可能导致实际结果与预测信息有较大的差别。因此，本文档信息仅供参考，不构成任何要约或承诺。深圳市天机智能系统有限公司可能修改上述信息，恕不另行通知。

深圳市天机智能系统有限公司

SHENZHEN TIANJI INTELLIGENCE SYSTEM CO.,LTD.

地址：中国广东省深圳市宝安区象山大道78号

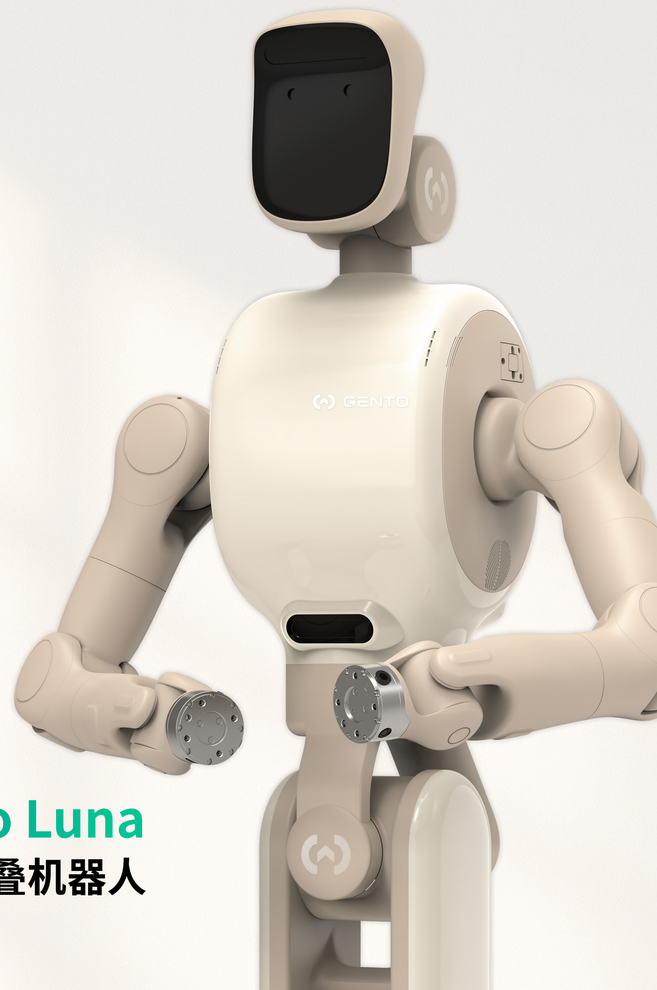
电话：400-9869-168

官网：gentorobotics.ai

邮箱：sales@tianjizn.com

202610

GENTO



Gento Luna

轮式折叠机器人

Gento Luna
轮式折叠机器人

机械臂参数	
型号	**标准双臂M6SLite/加长型双臂M6SLite(两种延长臂展)**
自由度	7 DoF *2
力控	标配关节力控
额定负载（单臂）	5 Kg / 4 Kg / 3 Kg
工作半径 (J2轴线到末端法兰)	615mm / 680mm / 750mm
TCP 最 大 速 度	1.5m/s
重复定位精度	±0.03 mm / ±0.04 mm / ±0.04 mm
作用力重复精度	≤0.15N
运动范围	J1:±173°，J2:±110°,J3:±173°,J4:-145°/+45°,J5:±173°,J6:±60°,J7:±90°
最大速度	J1~J7:180°/s
通讯协议	1kHz EtherCAT
抱闸控制（制动方式）	J1-J4带抱闸
功能	位置控制，阻抗控制，负载自动辨识，力位混合控制
手臂末端接口	RS485、CAN fd、Ethercat、CAN、24V(3A)、48V
末端六维力传感器	选配
末端相机	标配
末端执行器	自研夹爪（选配）
整机基础参数	
名称	**规格**
外形尺寸	L670mm*W548mm*H1720mm（站立） L850mm*W548mm*H790mm （折叠）
垂直工作空间	0-2.1m
整机重量	150kg
工作环境温度	-10°~40°C
续航时间	4h-6h
通信接口	WIFI/EtherNet
整机自由度	26 DoF（不含灵巧手）
移动底盘	四轮驱动+四个舵轮，全向移动
力控	整机标配
胸腔RGBD相机	选配

头部参数		
自由度	2 DoF（转头/俯仰）	
运动范围	J_{B1}旋转：±90°，J_{B2}俯仰：30°/-28°	
通讯协议	1kHz EtherCAT	
抱闸控制	各关节带抱闸	
相机	RGBD+双目相机	
麦克风	4-Mic Array	
算力平台	AGX Orin 64GB	Jetson Thor T5000 128GB
AI性能	275TOPS	2070 TFLOPS(FP4-稀疏)
GPU最大频率	1.3 GHz	1.57 GHz
CPU最大频率	2.2 GHz	2.6 GHz
AI计算性能提升	/	7.5倍
能效提升	/	3.5倍
胸腔		
立体声扬声器	2x 高功率扬声器	
腰部		
运动范围	J_{B3}旋转:±170°，J_{B4}侧摆:±30°，J_{B5}俯仰:55°/-110°	
力控	标配	
腿部		
运动范围	J_{B6}俯仰：60°/-140°，J_{B7}俯仰：±90°，J_{B8}侧摆：±11°	
力控	标配	
移动底盘参数		
底盘尺寸	L670mm*W548mm*H386mm	
供电	磷酸铁锂电池 DC48V 34.4Ah	
充电方式	手动充电/充电桩回充(选配)/电池充电仓充电(选配)	
充电时间	≤1.5h	
速度	1.5m/s	
爬坡角度	≤10°	
停止精度	±20mm（位置），±1°（角度）	
导航系统	3D SLAM导航，3D激光雷达，对角安装 超声波分布前/后/左/右，各2个	
充电桩	选配	
功能	3D激光雷达，含算法，支持导航规划，动态避障， 自主定位，地图构建	

Gento Luna 轮式折叠机器人

Gento Luna 是一款集“高机动性、强操作力、高算力”于一体的轮式折叠机器人。
突破了传统机器人的形态限制，以独创的折叠设计与全向移动底盘，完美适配居家服务、科研教育、工业巡检及商业服务等多元化场景。



全域移动·灵活作业

26自由度（不含灵巧手）+ 全向移动底盘

形态革命：拥有 26 个自由度（不含灵巧手）的高仿生躯体，配合高性能全向移动底盘，不仅实现原地转向与全向平移，更能以轮式结构保障高效通勤。

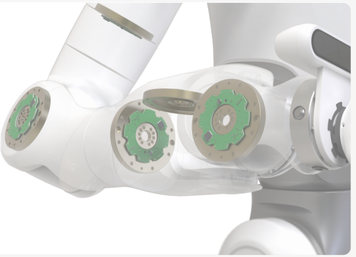
全向移动 + 原地转向

场景价值：无论是狭窄的实验室走廊，还是复杂的车间地貌，它都能实现从A点到B点的无缝穿梭。真正做到了“移动即作业，作业无死角”。

全身力控·安全交互

从“位置控制”到“力与阻抗控制”的范式转变

整机标配力控，7DoF 全力控人形臂(单臂额定负载 5kg，重复定位精度±0.03mm)。同时，其**腰部和腿部的 6 个自由度也全面采用力控关节**，真正实现整机的全身柔顺阻抗控制。全身力控是一种“软”控制，其核心目标是控制机器人与环境接触的力和交互刚度，**保障人机协作的极致安全**。



安全的人机与环境交互

专为与人共存而生。当发生意外碰撞（如撞到人或墙壁）时，机器人能立即“屈服”，瞬间降低关节刚度，将冲击力限制在安全范围内，保护人员安全并避免自身损坏 。

拟人化柔顺动作

标配**力矩传感器**，支持阻抗控制与力位混合控制。基于动力学原理的力控技术，减少了传统机器人生硬的启停与抖动。运动姿态更自然、协调且高效，大幅提升了人机协作的舒适度 。

高耐用性与鲁棒性

保护硬件：主动的力缓冲减少了对齿轮、结构件的冲击，降低了机械损耗。
对模型误差不敏感：力控基于实时传感器反馈，而不是依赖精确的机器人动力学模型。即使因折叠关节、负载变化导致模型参数不准确，机器人依然能稳定运行。