

团 体 标 准

T/BTIAIRI 0001-2025

人形机器人电驱动一体化关节接口要求

Requirements for integrated electric drive interface of

humanoid robot joints

2025-09-25 发布

2025-12-25 实施

北 京 智 能 机 器 人 产 业 技 术 创 新 联 盟 发 布

前 言

本文件按照GB/T 1.1—2020《标准化工作导则 第1部分：标准化文件的结构和起草规则》的规定起草。

请注意本文件的某些内容可能涉及专利。本文件的发布机构不承担识别这些专利的责任。

本文件由北京智能机器人产业技术创新联盟提出。

本文件由北京智能机器人产业技术创新联盟归口。

本文件起草单位：北京人形机器人创新中心有限公司、清能德创电气技术(北京)有限公司、北京机械工业自动化研究所有限公司、迈驰铁人(四川)科技有限公司、北京工业大学、卧龙电气驱动集团股份有限公司、江淮前沿技术协同创新中心、重庆蓝黛精密部件有限公司、深圳优必选科技有限公司、北京小米机器人技术有限公司、北京因时机器人科技有限公司、南京高速齿轮制造有限公司、南京因克斯智能科技有限公司、江苏富兴电机技术股份有限公司、浙江三凯机电有限公司、深圳市兆威机电股份有限公司、北京神经网络技术有限公司、首都师范大学、动界智控(上海)科技有限公司、爱福纳(杭州)传动技术有限公司、宁波均普人工智能与人形机器人研究院有限公司。

本文件主要起草人：全琪、张伟宁、符勇、任容玮、刘益彰、纪航、逯文、李昌霖、张俊丰、王健、周荣晖、石照耀、杨秋影、何阳、王凯、石文静、左利静、梁乔玲、秦宇、房海南、贾世坤、唐成文、邵振洲、祝宗煌、李党清、辛栋、刘金祥、黄伟明、李勇杰、朱宜霖、郭继舜。