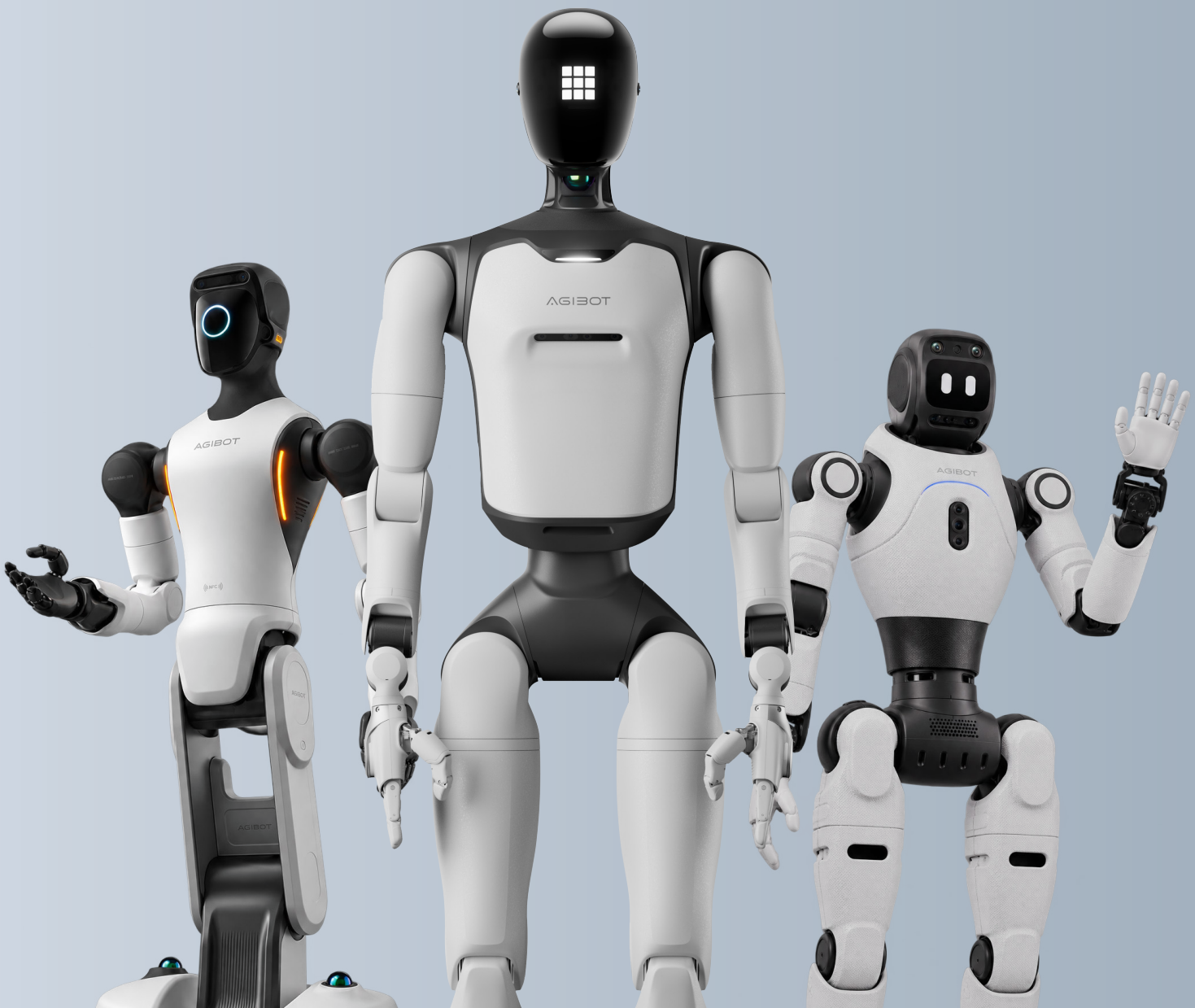
智元
AGIBOT

产品手册



以智能机器创造无限生产力

目录

智元远征®系列

远征A3 Ultra
远征A3

智元精灵™系列

精灵G2
精灵G2 Max
Genie Sim
Genie Studio 2.0
AGIBOT WORLD 2026
GO-3 Preview
Genie Envisioner 2.0

智元灵犀®系列

灵犀X2 旗舰焕新版
灵犀X2 青春焕新版
灵犀X2 具身版
灵犀X2 EDU
SkillForge

智元酷拓®系列

酷拓 D1 MaxPro
酷拓 D1 Max
酷拓 D1 Ultra / D1 Ultra-W
酷拓 D1 Pro / D1 Edu

临界点™系列

OmniHand 3 Lite
OmniHand 3
OmniHand 3 Ultra
OmniPicker 3
OmniGlove

智元觅蜂™系列

MEgo Gripper
MEgo View

智元绝尘®系列

绝尘C5
绝尘C4
绝尘C2
绝尘C2P

智元远征®系列

远征A3 Ultra | 远征A3



远征A3 Ultra

你的24H生产力伙伴
全时自主丨全能作业丨全域安全

面向讲解接待、导览导购与巡检的商用级全功能全尺寸人形机器人，具备自主导航、灵巧作业、长效续航和无人运维能力。



全时自主

激光雷达 + 多相机多源融合感知，360° 全域环境感知；700TOPS 算力 + 自研三层异构计算架构，自主导航避障；8H商用续航 + 自主充电。

全能作业

继承 A3 高性能动力与运动基因；20 自由度灵巧手全向控力；一次示范即上手，展厅讲解、酒店接待、零售导购、前台值守全场景胜任。

全域安全

四层安全防线：3米预判、触碰即停、毫秒急停、摔倒防护；数千次极限工况测试验证，镁合金 + 自研碳纤尼龙复合材料混合架构，人机双向安全。

全维适配

UWB+RTK厘米级定位，室内外无缝切换；双频 5G 全球通，eSIM + 实体卡双方案适配海内外；千台级量产车规品质；折叠收纳单人部署，自主出入箱。

应用场景



接待服务

企业展厅丨酒店丨政务前台丨写字楼



导览导购

门店/零售舱引流丨品牌活动丨商圈导览



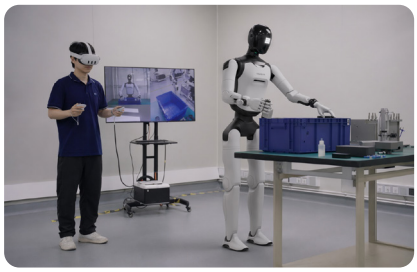
巡逻巡检

园区丨机房点位核查丨环境监测



科研教育

具身智能前沿教学丨二次开发



数据采集

“采 - 训 - 测 - 推”人形数采一体化方案



舞台演艺

舞蹈丨编队定制表演

关键参数

20自由度全向触觉 灵巧手	**激光雷达+环视相机 +双深度相机360°全域感知** 感知系统		**700TOPS** 算力
174cm 身高	60kg 体重	UWB室内+RTK室外 精度±1cm 定位	8h，自主插充 10s快速换电 续航
双频5G全球通 eSIM+实体卡双支持 网络	百台协同兼容LinkBots 群控		单人部署 无人运维 部署

远征A3

绝世高手
为舞台而生的硅基明星

面向舞台与互动娱乐的全尺寸人形机器人，以高爆发运动、10小时续航、快速换电和百台群控打造硅基明星。



硬核动力
长效续航

功率质量比0.218kW/kg 媲美百万超跑；双电池包+全极耳电芯技术，10s 极速热插拔换电，综合续航长达10小时

高颜机身
千面定制

173cm黄金比例，模特级头身比；支持从贴膜改色到外壳全维度定制，灵心平台可自由设计人物角色。

百台同频
多模交互

UWB厘米级融合定位，百台协同编队共舞；配备肩部触摸传感，搭配语音与多模态交互，360°全方位拾音、多阵列MIC高噪场景清晰识别；标配5G全球通，eSIM + 实体卡双方案，国内外连接无界。

可靠本体
开箱易用

折叠包装、自主出入箱；92项车规级严苛测试，设计寿命长达3年。全面开放接口支持深度二次开发。

应用场景



商演舞台

顶级舞蹈/武术演员丨品牌形象大使丨动态艺术装置



科研教育

具身智能等前沿科学研究



互动娱乐

自主摆拍Coser丨直播间科技达人丨主题公园特色导览

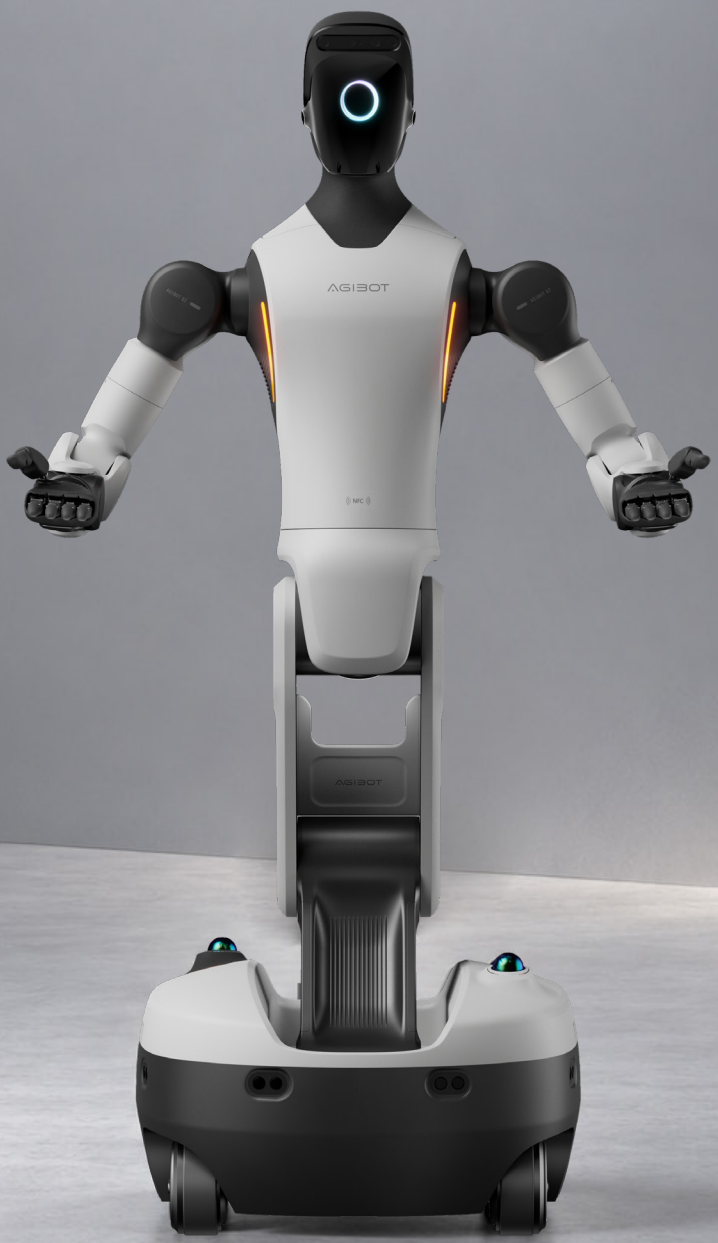
关键参数

173cm 身高	55kg 体重	0.218kW/kg 推重比
1152Wh双包全极耳电芯，综合续航10h 电池		UWB单机±10cm 定位
100+台精准协同 群控	双模组5G、双SIM支持 网络	单人部署，自主出入箱 部署

智元精灵™系列

精灵G2 | 精灵G2 Max | Genie Sim | Genie Studio 2.0

AGIBOT WORLD 2026 | GO-3 Preview | Genie Envisioner 2.0



精灵G2

工业级交互式具身作业机器人

适用于工业、商业、家庭、科研等多场景。



核心卖点

01 全关节力矩传感 亚毫米级高精作业

搭载 7 自由度仿人力控臂，全关节力矩传感，亚毫米级精度，能完成力控搜孔、插接等高精度操作。

02 仿人级自由度 全身运控自然灵动

26个全身自由度，头部、腰部运动控制亲和灵动；

四舵轮底盘设计，支持全向移动。

03 主被动双重保障 全方位安全防护

三重传感器构建全方位防护网，主动避障、碰撞卸力，人机协作更安全。

04 双电池热插拔 作业更持久

热插拔换电与自主回充，实现 7×24 小时不间断作业，提升整体运营效率。

关键参数

尺寸 760mm*640mm*1225-1795mm		底盘移动方式 全向移动（阿克曼、原地旋转、任意方向侧移）	
最大移动速度 1.5m/s	单臂额定负载 5kg	全身自由度（不含末端） 26	手臂力控 全关节
端侧算力平台 英伟达 Jetson T5000 2070 TFLOPS（FP4）		传感器配置 3*鱼眼+2*3D激光雷达+8*超声波+3*RGBD+1*广角双目	

典型场景



工业搬运



物流分拣



精密操作



商业导览



安检



巡检



零售



科研

精灵G2 Max

安规级重载具身工业机器人

适配工业搬运等重载精细作业场景。

核心卖点

**01 高强度俯仰电机
拓宽作业覆盖范围**

横向适配多阵列料箱处理，纵向胜任高层码放作业，空间覆盖更广，工位利用率显著提升。

**03 多重安全防护
复杂环境稳定可控**

360° 全域无死角感知系统与底盘安全触边，柔性触停规避碰撞损伤；严格遵循权威工业安规标准。

02 高负载精细作业

融合大负载作业架构与亚毫米精度双臂力控技术，强劲负载性能，单臂20kg、双臂 40kg（标准）/50kg（峰值），搭配 7 自由度力控双臂。

04 全天候持续作业

搭载 Genie Studio 2.0 智能作业平台，最快支持天级快速部署；双电池热插拔，自主回充、换电，保障作业不间断。



关键参数

底盘移动方式 支持前进后退/任意角度蟹行/原地转向	单臂额定负载 20kg	双臂负载 40kg	双臂峰值负载 50kg	垂直作业范围 0.1m ~ 2.5m
最大移动速度 1.5m/s	全身自由度 21	续航 ~8 小时	端侧算力平台 英伟达 Jetson T5000 2070 TFLOPS（FP4）	
安全感知系统 360° 无死角感知系统	续航方式 自动回充/自主换电/手动换电			

典型场景



拆垛码垛



架间搬运



高位立架

Genie Sim

面向具身智能模型研发的一站式高保真仿真平台，集成场景重建、数据采集、自动评测与模型后训练等功能

Genie Sim 是一个融合柔性仿真、世界生成、模型评测和并行强化学习的全栈机器人仿真平台。

核心卖点

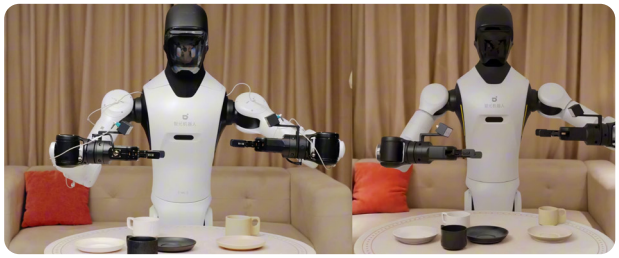
统一仿真能力栈

由 Genie Sim World、Genie Sim Engine、Benchmark 和 Genie Sim × RLinf 组成，覆盖世界生成、物理仿真、评测和训练。



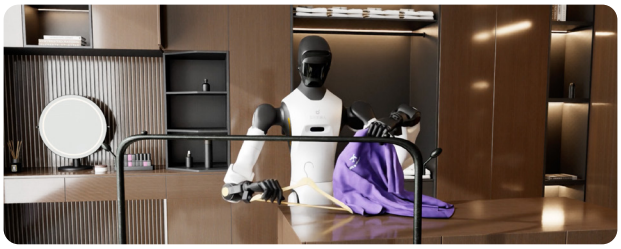
快速生成SimReady仿真世界

支持多图输入，分钟级生成 SimReady 世界，为机器人训练和评测提供可控环境。



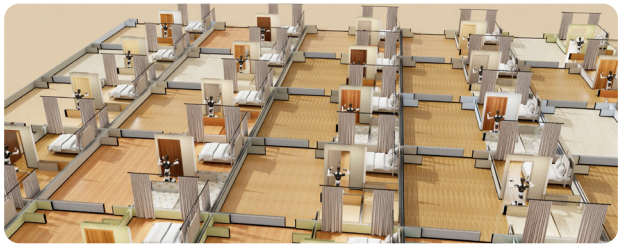
支持柔性物体与高精度物理仿真

以真实数据驱动物理引擎，重点解决柔性操作中的仿真真实性和 Sim-to-Real 问题，模型在 Genie Sim 仿真环境中的表现和实机部署的一致性高达 95%。



支持大规模并行训练与评测

评测体系覆盖灵巧操作、精细操作、全身协同与本体迁移等八类能力维度，并适配主流强化学习框架，支持多环境并行的策略后训练。





Genie Studio 2.0

一站式具身作业智能平台

让机器人应用开发更简单，规模部署更高效，运营管理更智能

Genie Studio 2.0 是行业领先的一站式具身作业智能平台，覆盖模型迭代、场景开发、集群运维三层能力，打通机器人应用开发、智能能力构建、快速部署、运营管理与数据回流的全链路软件底座，破解行业“研发周期长、部署门槛高、集群运维难”三大痛点，真正实现机器人应用开发更简单，规模部署更高效，运营管理更智能。

整体平台框架

平台构建「模型进化 — 场景部署 — 集群运营」一体化软件体系

Genie Studio Flywheel
具身模型迭代开发平台

搭建采 - 训 - 测 - 推全流程工具链，驱动人形 AI 持续自主进化

Genie Studio Agent
低代码场景编排落地平台

可视化拖拽搭建工序流程，大幅降低产线部署开发门槛

Genie Studio Monitor
多机舰队全域运维平台

实时监控集群工况、远程处置异常，为长周期稳定量产部署提供完整软件底座

以 Flywheel 驱动 AI 迭代、以 Agent 降低落地门槛、以 Monitor 保障量产稳态

01 **模型开发**
采、训、测、推
全链路模型开发

02 **任务定义**
明确业务场景
任务拆解

03 **应用编排**
流程编排
技能调用
仿真验证

04 **运行监管**
任务执行
监控告警
远程接入

05 **回流进化**
数据与经验回流
驱动应用与模型持续进化

核心价值

更快开发
标准化流程与工具链
缩短从方案到上线周期

更低成本
复用平台能力与资产
降低开发与运维成本

更稳运行
统一监控与运维体系
提升机器人运行稳定性

更强迭代
数据回流+具身飞轮
驱动机器人能力持续优化

更易复制
模块化资产沉淀
快速复制与规模化交付

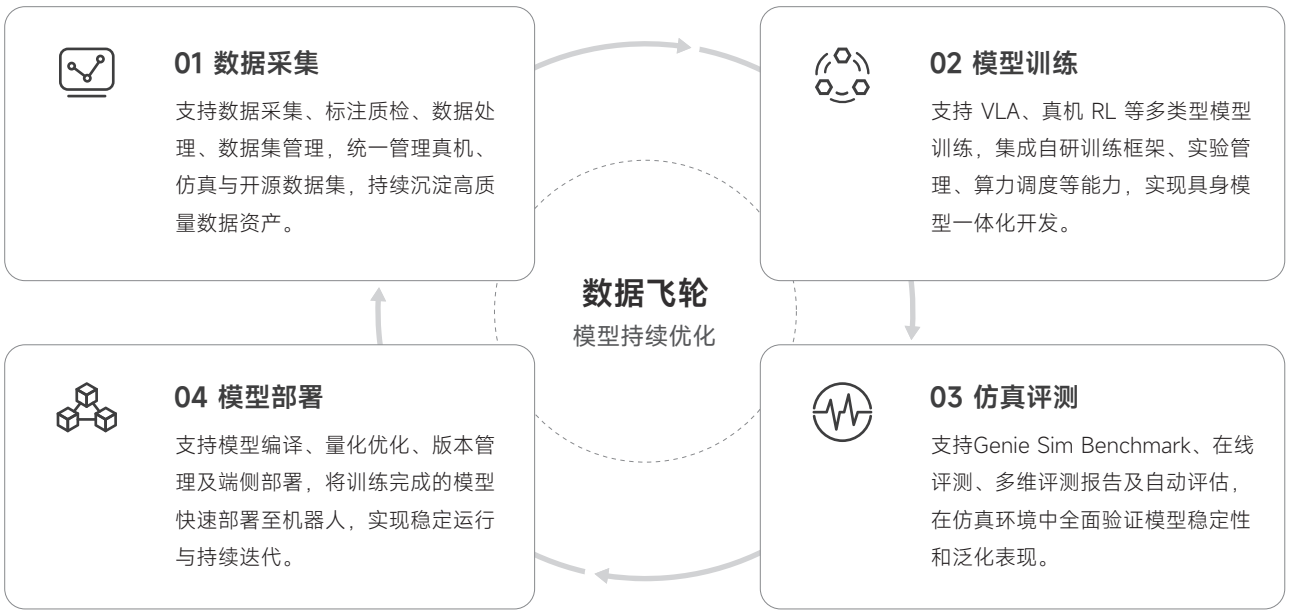
Genie Studio Flywheel

具身模型迭代开发平台

Genie Studio Flywheel 构筑具身智能进化底座，依托数据采集、仿真评测、模型训练到上线部署的完整工具链，形成持续迭代的 AI 模型飞轮，让机器人能力越用越强、越跑越稳，助力具身智能技术的快速落地与应用。



核心功能



核心价值

真机 RL加速

基于自研RL训练框架训练，真实项目验证，小时级收敛，99% 成功率

多机多场景泛化

支持多机器人、多本体、多场景快速迁移与规模化复用

工程化开发

统一数据、模型、算力与部署管理，提升开发效率，加速规模化落地

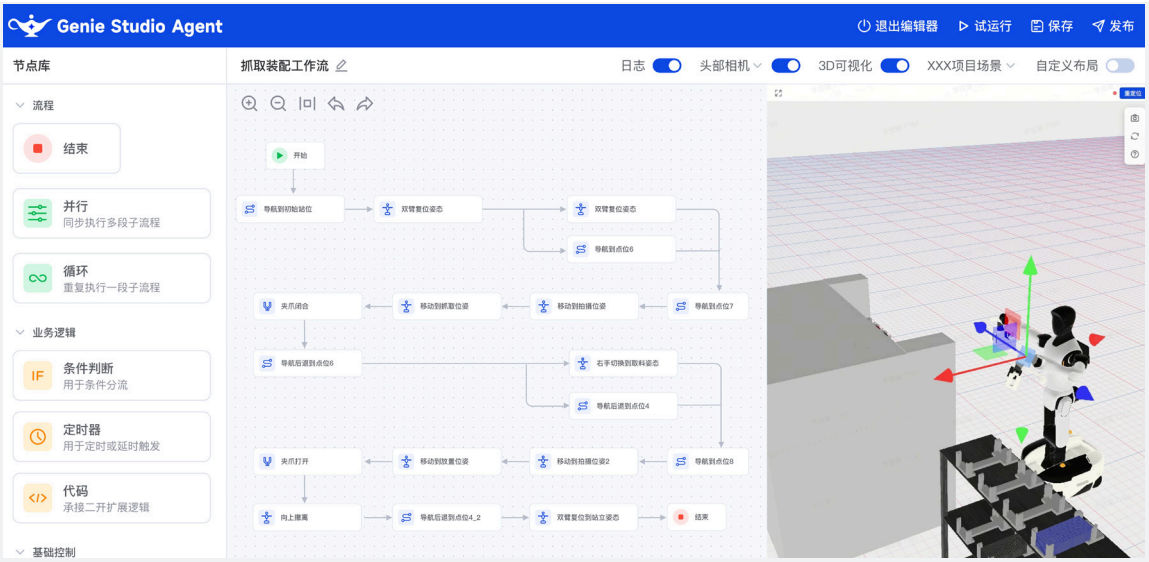
Genie Studio 99%成功率有直播项目实测数据支撑——龙旗。

Genie Studio Agent

低代码场景编排落地平台

面向真实作业场景，提供从任务编排、技能调用、仿真验证到真机执行的一体化应用开发能力，让机器人应用**开发更快、更简单、更可复制**。

核心功能



01 可视化作业编排

通过低代码 Workflow，以拖拽方式完成机器人任务开发，支持流程配置、条件判断、循环分支、异常处理等复杂逻辑，快速构建机器人应用。

02 丰富机器人技能库

内置导航、运动控制、力控、抓取、二维码定位、RL 模型推理等标准能力节点，支持机器人技能自由组合，快速搭建复杂作业流程。

03 仿真验证与调试

支持仿真试运行、碰撞检测、运行日志、位姿导入等开发工具，在真机部署前完成流程验证与问题定位，降低现场调试成本。

04 开放扩展能力

提供 Python 代码节点及开放接口，支持自定义业务逻辑、第三方设备接入与二次开发，兼顾标准化开发与场景灵活扩展。

核心价值

低代码开发

拖拽式 Workflow 编排，让机器人应用开发更简单

快速交付

仿真先行、真机即用，缩短应用开发与现场交付周期

规模复制

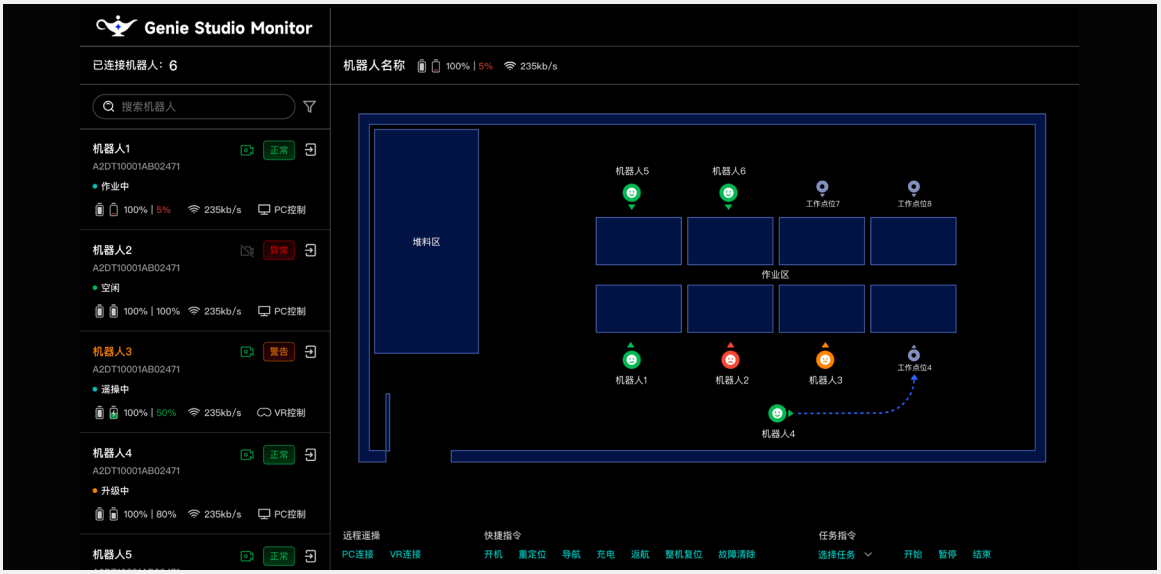
流程、技能与经验沉淀，支持多项目复用

Genie Studio Monitor

多机舰队全域运维平台

Genie Studio Monitor 作为机器人集群的全域运营中枢，提供设备监控、数据分析、异常预警、远程运维与数据回流能力，保障机器人集群稳定运行，驱动应用持续优化与规模化运营。

核心功能



01 多机调度与管理

多机器人任务调度，分组管理、全局可视化

02 统一监控

状态监控、运行统计、任务进度一屏掌控

03 远程介入

远程操作、在线调试、快速处理现场问题

04 异常告警

故障诊断、故障预警、异常事件追踪

核心价值

看得见

全面可视化，掌握整体运行态势

管得住

远程介入与多机调度，保障稳定运行

可优化

数据回流与分析，持续优化与迭代

能复制

沉淀运营经验，支持模型与应用复制

AGIBOT WORLD 2026

系统性覆盖具身智能关键研究方向的开源数据集

AGIBOT WORLD 2026 是一个系统覆盖具身智能关键研究方向、面向真实机器人任务并提供标准化交付的开源数据集。

核心卖点

01 覆盖具身智能核心研究方向

聚焦模仿学习、多样交互、强化学习和具身推理等方向。

02 面向真实复杂任务

覆盖精细操作、长程任务、空间移动、双臂协同及多机器人协作等场景。

03 数据类型和任务阶段丰富

从专属采集、精细标注，到多阶段模仿学习、交互学习、强化学习和具身推理数据，支持不同研究流程。

04 标准化、高质量、可直接训练

经过原始数据采集、算法策略训练、真机验证和 DaaS 质检，最终提供结构清晰、标注准确的数据。

AGIBOT WORLD 2026 数据集特色



五大主题 逐步解锁





GO-3 Preview

覆盖预训练、后训练、部署后全链路 Scaling 的具身模型

GO-3 Preview以预训练构建通用能力，以后训练拓展虚实交互，以部署后真实作业经验驱动持续改进，让机器人从学会动作走向完成工作、持续进化。

核心卖点

01

预训练 Scaling
为通用能力打造具身原生架构WRAM

通过数据与模型协同扩展，学习多样化操作经验；采用 WRAM 架构，融合世界建模、推理与动作生成，支撑复杂任务的理解与执行。

02

后训练 Scaling
在虚实交互中拓展能力

围绕真机、物理仿真与世界模型扩展训练环境，以真实反馈、可控场景和未来推演提供多样化经验，探索通过群体经验学习与分叉探索持续优化策略。

03

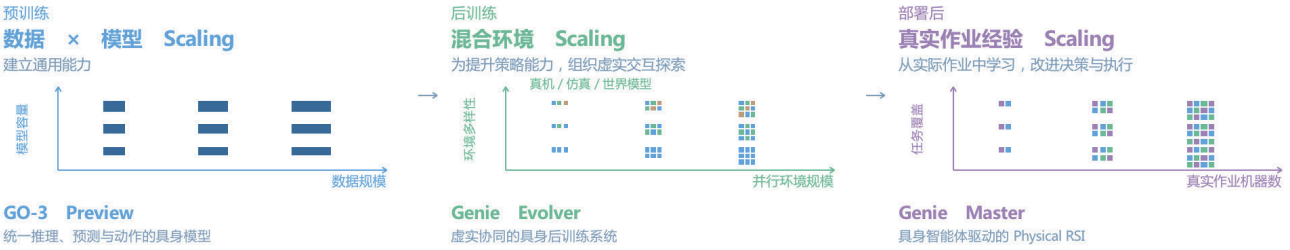
部署后 Scaling
让真实作业经验驱动持续进化

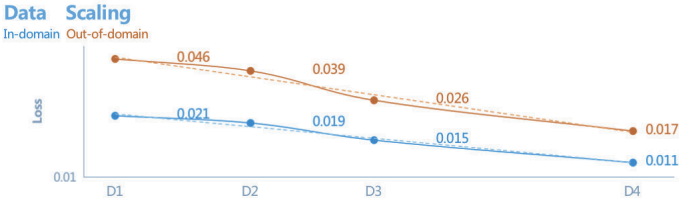
结合 GenieMaster 组织长程任务，积累并复用成功、失败与异常恢复经验，通过 Physical RSI 将作业反馈用于下一轮决策与执行改进。

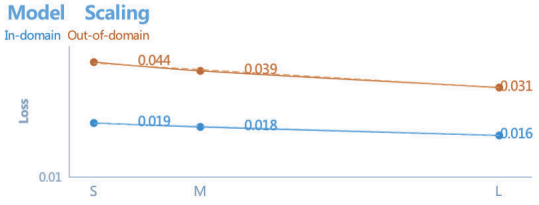
04

Zero-shot 广泛泛化
Few-shot 解锁复杂操作

面向新物体、新场景、新任务与新组合，无需对应任务的真机示范即可执行；通过少量示范，进一步适配复杂精细操作。







Genie Envisioner 2.0

面向机器人操作的具身世界模型，支持动作推演、模拟训练和效果评估

Genie Envisioner 2.0 是一个面向机器人操作的开源具身世界模型，可实现可交互、可训练、可评估的闭环学习。

核心卖点

01
全功能闭环模拟

集成多视角视觉状态生成、本体状态生成与自动奖励判别，构建完整的闭环模拟能力。

02
高保真长程模拟

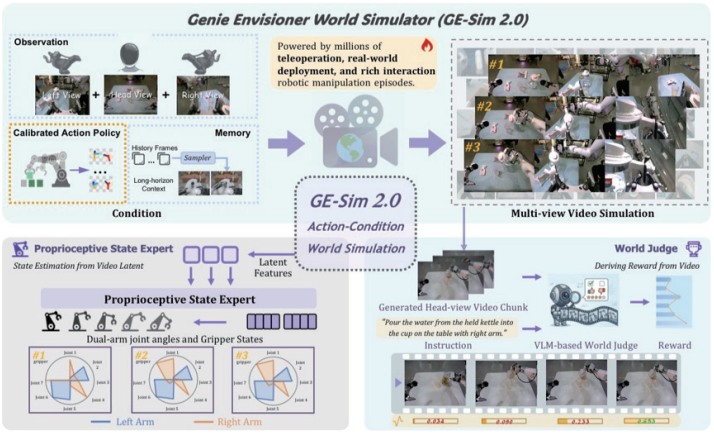
支持分钟级高保真连续画面生成，满足长程任务的持续模拟需求。

03
近实时高效推理

以近实时推理速度，支持策略在世界模型中高效 rollout，加速策略验证与迭代。

04
强因果与物理一致性

准确刻画动作与环境反馈的因果关联，具备高物理一致性，支持低成本闭环评测与世界模型中的经验学习。





智元灵犀®系列

灵犀X2 旗舰焕新版 | 灵犀X2 青春焕新版

灵犀X2 具身版 | 灵犀X2 EDU | SkillForge



灵犀X2 旗舰焕新版

超能打工仔
全域感知 · 智能交互 · 全能作业

面向真实业务部署打造的专业级人形机器人，适配导览导购、零售作业、文旅商演、科研教育场景。



01 智慧营销

把客流变成生意

远距识别潜客，主动触发迎宾揽客
二维码联动营销话术，互动即可承接转化
热点与用户意图沉淀日报，运营效果可复盘

02 主动交互

会看会听会表达

识别挥手、驻足凝视，远距离主动开启揽客交流
头随声动、持续面向对象，沟通更有回应
播报动作联动，A2G 让身体表达更懂语义

03 多元演绎

从远程化身到多机共舞

半身/全身遥操，跨越视距实时还原动作表达
远程变声结合角色化动作，丰富互动与演出内容
UWB 多机自主协同，支持曲线走位、边走边演与编队呈现

04 轻便灵活二开

从原子能力到自主业务流程

AgentFlow 串联迎宾、推荐、展示与引导
自主任务、导航、感知与定位建图 API 原子能力全面开放
对接数据库、MCP 与 Agent-to-Agent 生态

05 安全自主

放心交互省心运营

全身避障与动作可打断，人机靠近更安心
摔倒阻尼、保护姿态与上肢柔性阻抗
智能脱困、低电自主回充，降低运维压力

06 零售作业闭环

从自主交付到场景泛化

服务零售站语音下单、抓取、交付与营销一体
标准场景作业成功率最高 98%，结果可验收*
SkillForge采训推闭环扩展 SKU，客户可持续运营

注：98%指物品抓取环节的成功率，数据来源于智元内部测试。

从会表达、会移动，到能编排、能作业，灵犀 X2 旗舰焕新版让人形机器人真正走进真实商业服务与生产场景。





应用场景



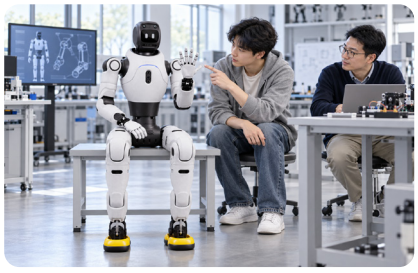
展馆文旅



导览导购



服务零售



科研教育



数据采集

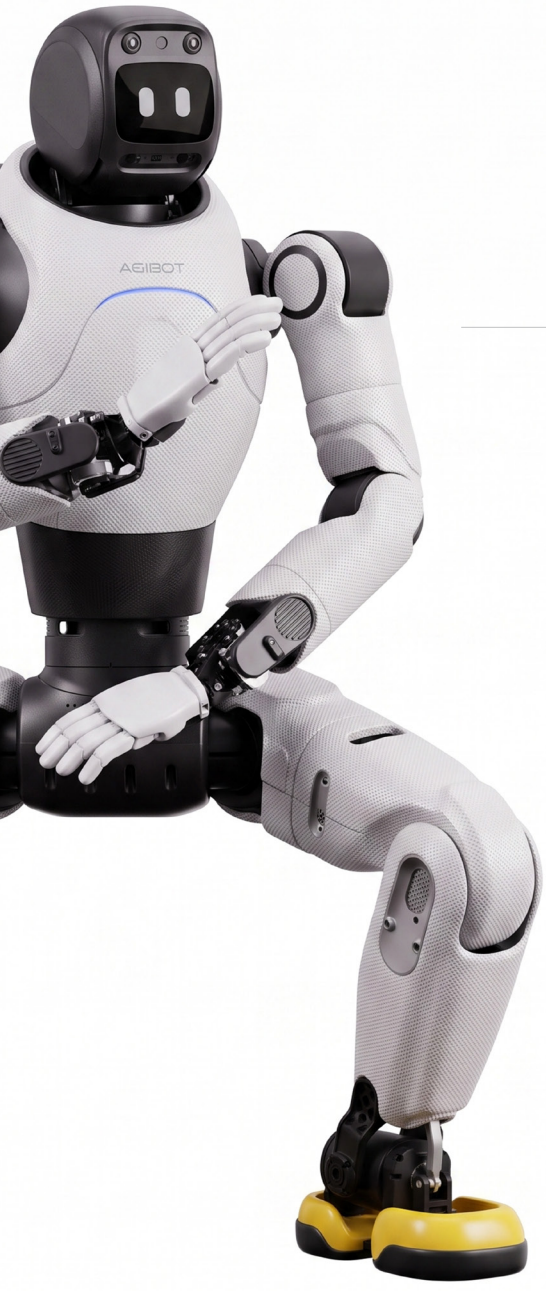


文娱演艺

灵犀X2 青春焕新版

百变少年

面向文娱商演场景的入门级人形机器人，以丰富动作、主动交互和群控演绎快速营业。



核心卖点

丰富交互体验

多模态交互：融合视觉、语音、触觉多模态交互能力，30+种表情动效，20+种语言，丰富迎宾、文娱交互。

灵活演绎具表现力：30个全身自由度，20种预设拟人动作。

远程交互：支持 4G/5G 通信及 GPS 定位。

易控易编易演

单人操作：无需吊具，支持平躺站起/坐下站起，支持遥控器/手机APP控制。
随时登台：内置舞蹈、武术、特技等精品演艺资源。
零代码创编：支持灵心平台、灵创平台，定义个性与编排动作。

品牌IP创新载体

可自定义品牌人设、唤醒词、音色，创作品牌专属动作，磁吸快拆外壳定制品牌外观。

典型场景



文娱文旅



IP代言

灵犀X2 具身版

具身数采

面向数据采集和具身模型研发，支持多遥操作模式、多末端适配与“采训测推”闭环方案。

核心卖点



身外化身·全身遥操

丰富感知矩阵：多传感器融合，兼顾环境理解、动作记录、定位导航、精细作业需求。

多末端适配：兼容同构 / 异构采集方案，满足通用抓取、精细操作与任务拓展。

真实场景数采2.0：内置全身运控基座模型，支持全身控制/单人/多人任务采集，适配商超、门店、居家等场景。

“采-训-测-推”一站闭环

全栈能力覆盖：支持SkillForge技能工厂、VLA一体化工具链，打通数采-训练-仿真测试-部署推理全流程。

超视距数采：实现跨空间、远距离数采。

规模化训练：提供真机仿真数据集，覆盖百大真实场景，打通模型训练、微调、量化、部署全链路。

典型场景



真实场景数采

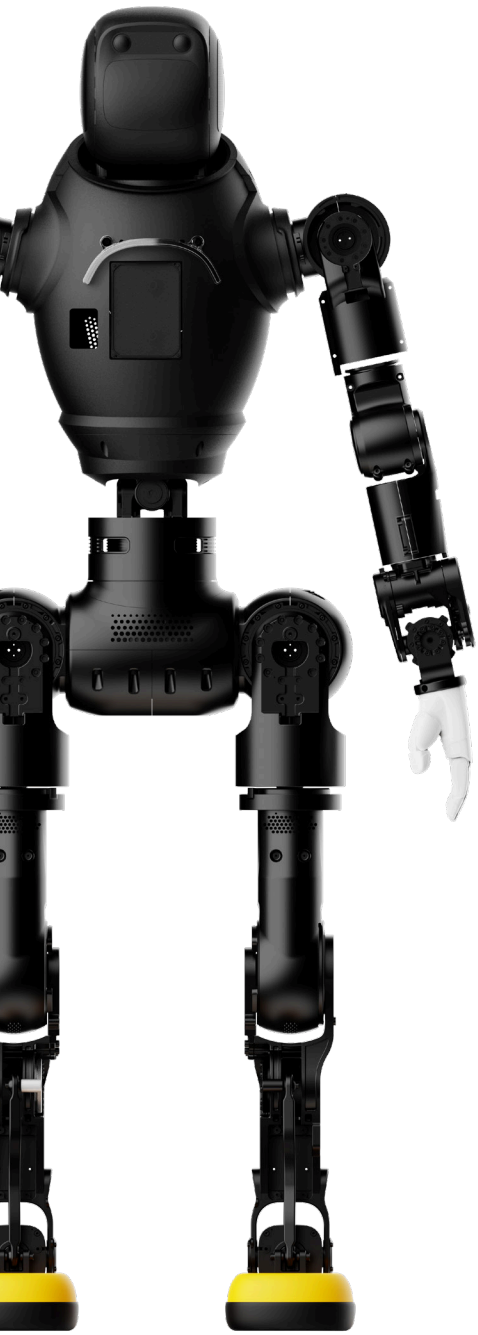


遥操作示教

灵犀X2 EDU

人人造

面向科研教育与实训场景，聚焦产品拆装与软件二次开发，可反复组装调试



核心卖点

自由集成

末端灵活配：选配夹爪 / 假手 / 假拳，适配抓取、交互等动作

传感器接口丰富：开放供电、数据、外部设备接口

算力拓展：高阶二次开发板助力进阶开发

全栈开放

软硬件：开放关节、夹爪及执行单元开发；支持嵌入式开发与机电系统集成

运控：底层运动控制可二次开发

外观：支持外观设计、结构改造、个性定制

配套齐全

课程配套：完整产品设计、组装指南，易上手

耗材配套：提供易耗品清单，耗材选型、采购、维护快速便捷，保障实训连续性

典型场景



科创启蒙教育



装调运维实训

灵犀产品参数



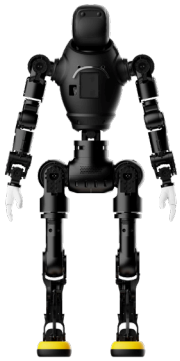
灵犀X2 旗舰焕新版



灵犀X2 青春焕新版



灵犀X2 具身版



灵犀X2 EDU

身高	131cm	131cm	131cm	130cm(含假头)
重量	39kg	35kg	40kg	35kg
最大行走速度	2m/s	2m/s	2m/s	1.8m/s
最大末端负载	3kg	3kg	3kg	3kg
全身自由度	31	30	31	29
单手臂自由度	7	7	7	7
续航	2h	2h	2h	2h
电池容量	500Wh	500Wh	500Wh	500Wh
智能感知	交互RGB相机 双目RGB相机 RGBD相机 后视相机 激光雷达	交互RGB相机	交互RGB相机 双目RGB相机 头部RGBD相机 腕部RGBD相机 后视相机 激光雷达	支持加装
算力模组	NVIDIA Orin NX 16GB	RK3588(运控) RK3588S(交互)	NVIDIA Orin NX 16GB	RK3588x1
内置动作技能	/	有	/	/
主动交互	支持	支持	支持	不支持
二次开发	支持	不支持	支持	支持
全链路拆装	/	/	/	头部模组 躯干模组 PowerFlow关节电机 双臂双腿 末端夹爪均可独立拆装
末端执行器	支持选配 OmniHand/OmniPicker	/	支持选配 OmniHand/OmniPicker	/
VR遥操	支持选配 VR头显 手柄 体感追踪器套装	/	支持选配 VR头显 手柄 体感追踪器套装	/

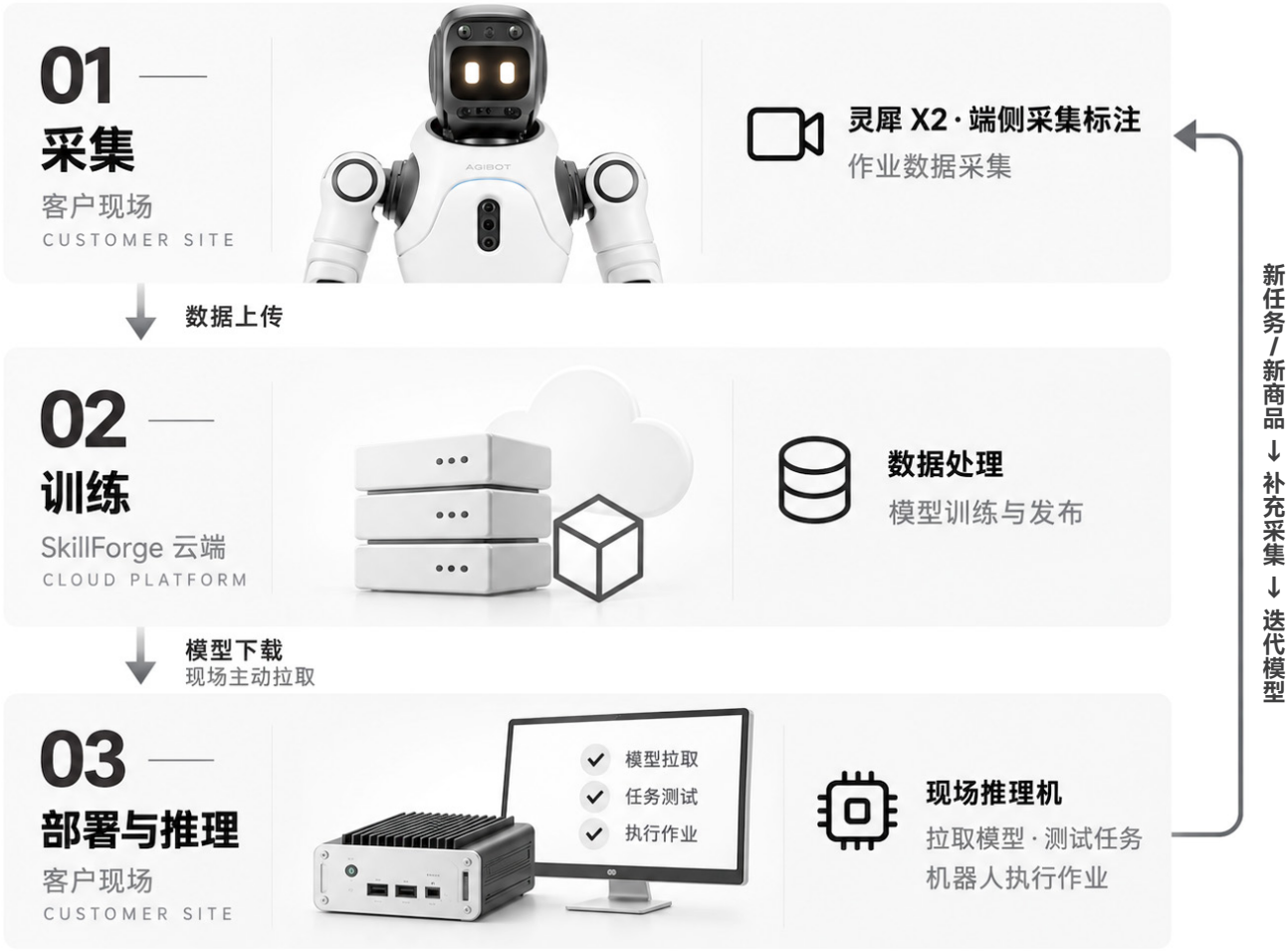
SkillForge

技能工厂丨采集·训练·部署一体化闭环

把现场作业经验，转化为机器人可执行的技能

SkillForge是面向机器人作业能力构建的技能工厂，打通现场采集、云端训练与现场部署推理。客户自主采集并标注作业数据，上传云端完成数据处理、模型训练与发布，再由现场推理机拉取模型，测试任务并驱动机器人执行作业。持续补充新任务、新商品数据，迭代模型，逐步扩展机器人技能。

01 整体平台框架



持续补充数据，逐步扩展机器人的作业能力

02 技能生产流程



03 核心价值

自主采集

客户自主采集
沉淀现场经验

闭环贯通

串联采集训练部署
形成技能生产闭环

现场落地

模型测试与推理
转化为实际作业

持续迭代

补充真实作业数据
持续迭代模型

能力扩展

学习新任务
扩展机器人技能

智元酷拓®D1系列

D1 MaxPro | D1 Max | D1 Ultra/D1 Ultra-W

D1 Pro/D1 Edu

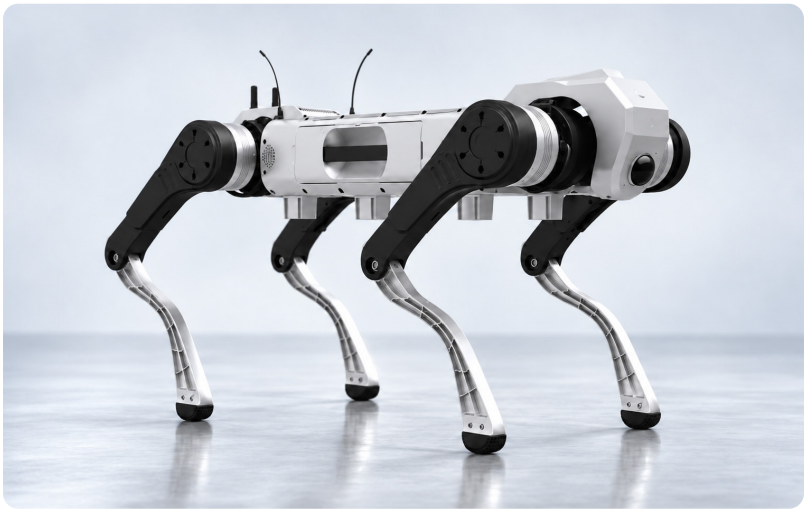


D1 MaxPro

超强负载大型四足机器人

内建强化学习运控算法及环境感知模块，能轻松应对重载运输与应急救援任务。

核心卖点







长时间 50KG超强负载

满足大负载上装、超重运输、物资搬运等重载场景。

2081Wh电池 超长续航

有效负载下2h工作输出，空载条件下5.5h工作输出；支持电池快拆快换。

出色运动能力 多复杂地形适应

能稳健攀爬工业楼梯，可跨越单台阶 30cm 的障碍，越障能力突出，深入复杂场景与作业盲区。

IP67工业级防护 超强环境适应性

在-20°C-55°C区间正常作业，在恶劣天气下可稳定运行。

关键参数

50kg	30cm	68kg	2h	3m/s	45°
有效负载	连续爬楼梯高度	体重	负载续航	最大速度	最大爬坡角度

典型场景



物流运输 最后一公里配送



应急救援 火情侦察、应急通信



重载作业 设备托运、后勤保障

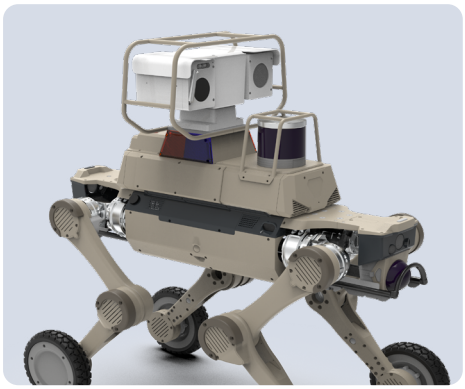
D1 Max

行业级中型四足机器人

内置强化学习运动模型，自动抗冲击、抗扰动、动态自适应，服务工业巡检与安防。

核心卖点





企业级可靠性
全天候稳定作业

IP67高防护等级，满足户外及工业现场长期运行，降低停机时间，减少维护成本。

持久作业能力强
减少人工干预

长续航，空载续航可达 5 h及 29 km，满载续航可达3.5 h及 18km。

强悍承载
适配多行业上装

额定负载25kg，从容应对各类工业上装作业

配备丰富通信、电源与控制接口，支持灵活二次开发与行业深度集成。

机动性强 任务完成率高

轮/足智能切换，作业覆盖广：轮式平稳高效续航优，足式通过性强，适配多场景作业，轻松应对多种地形。

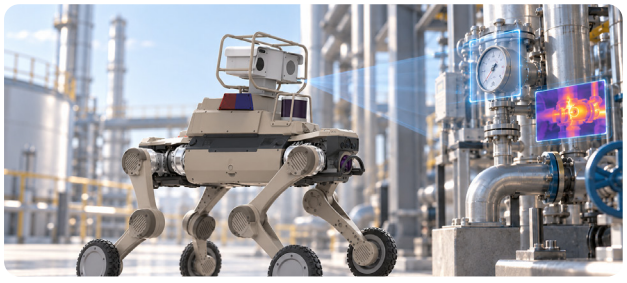
适合规模化部署

双电池热插拔设计，大幅减少停机等待时间，提升长效运营能力。

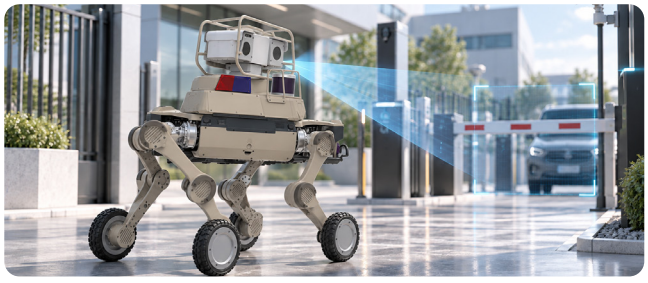
关键参数

504.9Wh*2	25cm	41kg	3.5h	6m/s	45°
电池模组	连续爬楼梯高度	体重	负载续航	最大速度	最大爬坡角度

典型场景



工业巡检 表计识别、缺陷识别，异常温度识别



安防巡逻 安防排查，现场管控，重要节点布控

D1 Ultra/D1 Ultra-W

行业级小型四足机器人

内嵌强化学习运动算法，适应多种路面。应用于安防巡逻、教育科研、安全巡检等场景。

核心卖点

防尘防水
高标准架构设计

高防尘防水等级，铝合金真空压铸工艺，机身轻量化设计,机身核心部件采用密封防护和防腐处理。

强劲运动能力
挑战多种复杂路面

基于RL强化学习步态，自适应多种复杂地形路面，具备自平衡、防倾倒、抗干扰能力

高性能电机
耐冲击、免标定

48N·m峰值扭矩，双编码控制器，无需零位标定，开机即用。

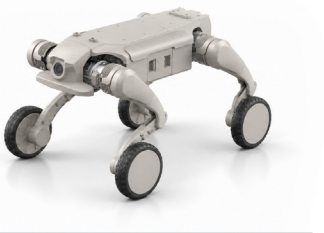
开发灵活
适配多种模块

提供标准化接口，可适配多种上装模块，开发多场景应用，开放二开SDK，支持载荷上装。

关键参数



D1 Ultra
点足机器人



D1 Ultra-W
轮足机器人

	D1 Ultra	D1 Ultra-W
防护等级	IP54	IP54
体重	16kg	22kg
负载续航	1h	1h
续航里程	6km	9km
连续爬楼梯高度	16cm	16cm
跳跃离地高度	35cm	35cm
额定负载	5kg	5kg

典型场景



安防巡逻
安防排查，现场管控，重要节点布控



管廊巡检
电缆测温、表皮破损检测



教学研究
提供全方位技术支撑，帮助用户构建机器人科研体系模型

D1 Pro/D1 Edu

智能小型四足机器人

内嵌强化学习运动算法，多复杂地形适应。
D1 Pro应用于商演娱乐场景；D1 Edu增加二次开发接口，服务科研教育场景。

核心卖点





强劲运动性能
多地形适应

基于RL强化学习步态算法，实时动态调整，自平衡、防倾倒、抗干扰。

高性能电机，高扭矩
耐冲击、免标定

48N·m峰值扭矩，胜任复杂地形与高负载动作。

百万次耐冲击测试，耐久度强，胜任高频高强度作业。

双编码控制器，无需零位标定，开机即用。

开发灵活
适配多种模块及载荷上装

标准化扩展接口，Edu版本支持二次开发与个性化改制。

关键参数

5kg	16cm	15.5kg	1-2h	3.5m/s	35cm
额定负载	连续爬楼梯高度	体重	续航	最大速度	跳跃高度



商业演出
群控表演、付费租用



娱乐互动
斗犬、跳跃、后空翻、前跳、双腿站立



教学研究
提供全方位技术支撑，帮助用户构建机器人科研体系模型

临界点™系列

OmniHand 3 Lite | OmniHand 3 | OmniHand 3 Ultra

OmniGlove | OmniPicker 3

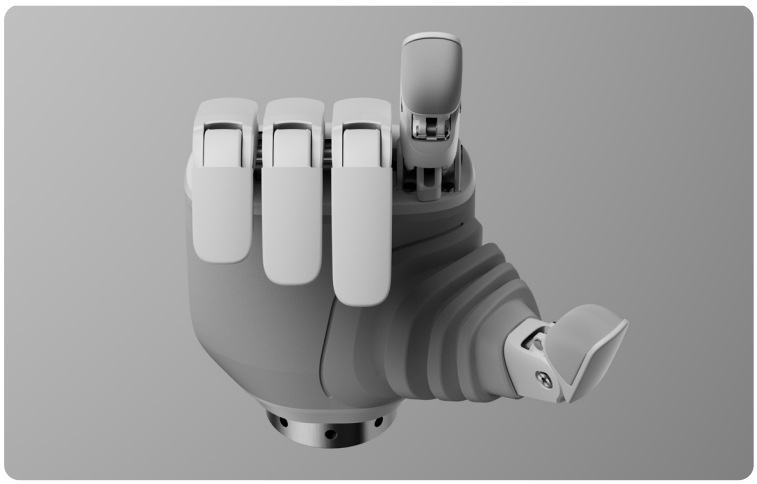


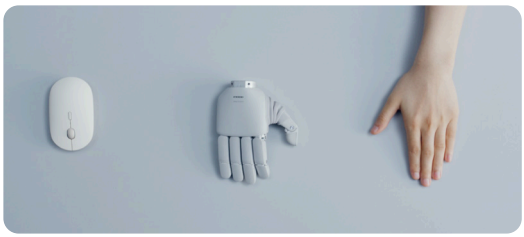
OmniHand 3 Lite

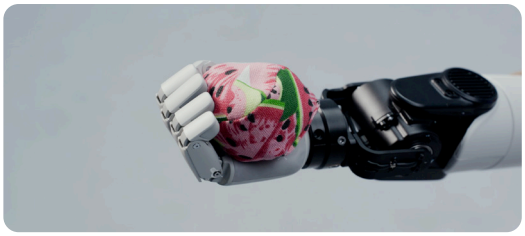
小身形 · 真扛造

量产级小尺寸灵巧手，专为半尺寸、小尺寸人形机器人与小型服务机器人打造。

产品亮点







小巧轻便，高性价比

整手仅鼠标大小，重量仅350g，支持点赞、握拳、击掌等多种主流交互手势。

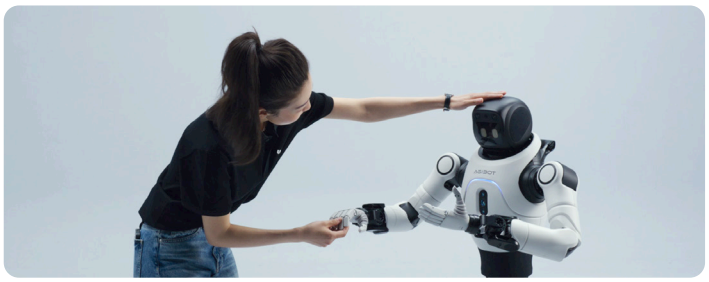
工业级耐用，高动态动作

航空级合金骨架，一体硅胶包覆，能在机器人单臂侧手翻、倒立等动作中保持稳定可靠。

扩展灵活，数据采集便捷

可选配触觉模块、加装鱼眼相机，应用于具身智能数据采集与算法训练。

典型场景



人机交互场景 主流手势交互



轻作业任务 搬取放置 | 工具操作

关键参数

350g	0.5s	±0.5mm	0.1N
重量	开合响应时间	重复定位精度	力感知分辨率

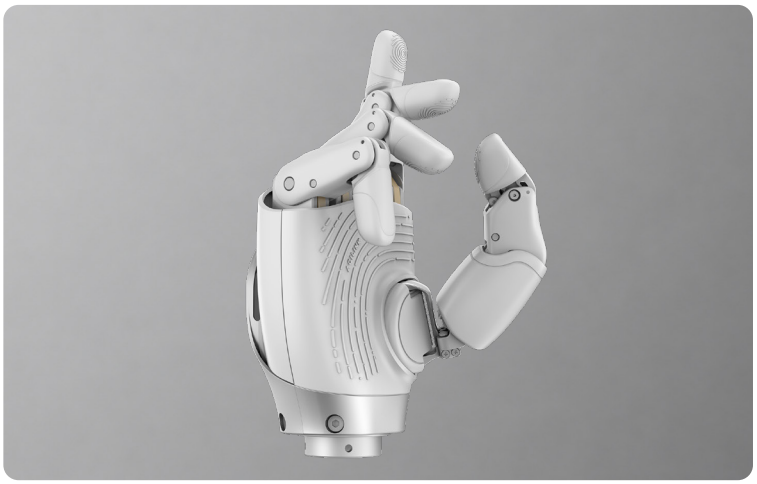
触觉（选配） **一维触觉（五指指尖、手掌，其中食指拇指覆盖指尖侧面）**		自由度 **4 主动 + 7 被动**	最大负载 **1kg**
尺寸 140*71*32.5mm	最大指尖力 7.5N	通讯接口 CANFD/RS485	感知范围 0~25N

OmniHand 3

强感知·高集成

面向服务交互、科研教育与轻作业的高集成触觉灵巧手。

产品亮点





快速集成高效部署

整手仅570g，紧凑设计，兼容主流人形/协作机器人与移动操作平台，可快速完成集成。

多种交互，不止抓握

10 个主动自由度与 6 个被动自由度，覆盖常用手势与完整抓握谱系。

含手背全手分布式触觉感知

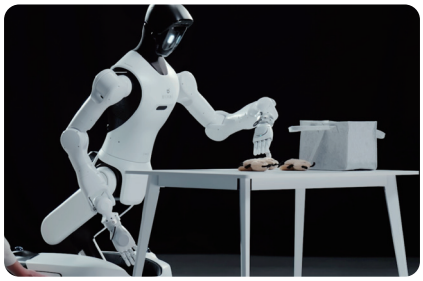
268个传感点位覆盖指尖、手掌与手背，与人/物交互更安全、柔顺。

典型场景



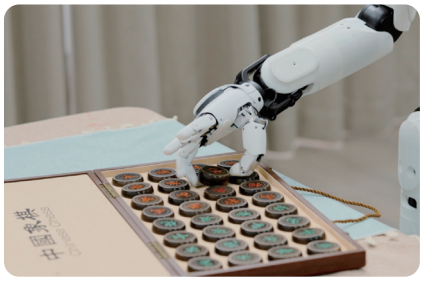
交互服务场景

手势交互/猜拳互动/触摸交互



科研教育场景

移动操作/算法训练



轻作业场景

夹取物品/递送文件

关键参数

570g	10主动+6被动	268个传感点位	0.1N
重量	自由度	阵列传感器数量	力感知分辨率

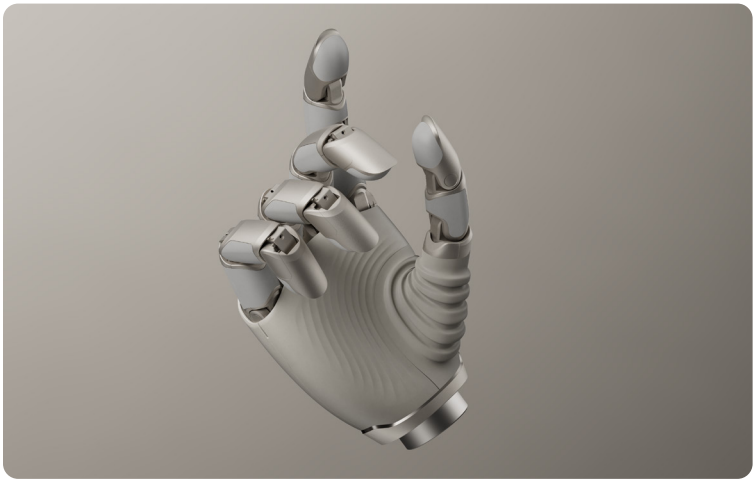
力感知类型 **一维（指尖+手掌+手背）**	开合响应时间 **0.5s**	尺寸 **189*85*39mm**
负载 **整手负载 3kg**	通讯接口 **CANFD/RS485**	重复定位精度 **±0.3mm**

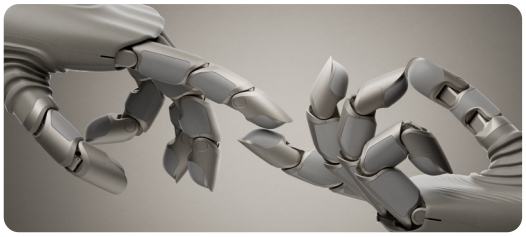
OmniHand 3 Ultra

全直驱 · 旗舰级

面向灵巧操作前沿研发与富接触操作的旗舰级灵巧手。专为具身智能模型训练、遥操示教与数据采集、双手协同富接触任务设计。

产品亮点







人手尺寸，旗舰动力

21主动自由度，整机重量630克，1:1人手尺寸。高扭矩密度设计，紧凑形态下不作性能妥协。

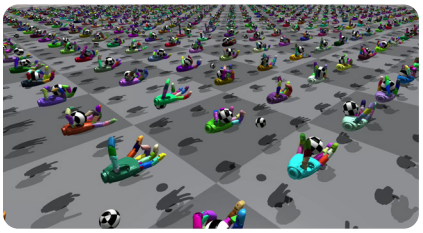
全直驱关节，数据直读

重复定位精度±0.1mm，覆盖完整工作空间。关节位置由编码器实时读取；力/力矩数据通过〔经确认的传感或估算方式〕获取，支持同步记录控制指令与关节状态反馈。

毫牛级视触觉感知

法向力分辨率0.005N（典型值），空间分辨率0.04mm，感知密度约50,000点/cm^2，提前识别微位移支撑预抓握。

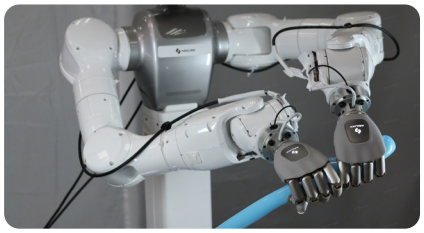
典型场景



具身智能模型训练



遥操示教与数据采集



双手协同的富接触任务

关键参数

指尖触觉

感知方式	力检测范围	力感知分辨率	空间分辨率	形变场测量精度
视触觉	0-30N	0.005N	0.04mm	0.08mm

手掌触觉

感知方式	力感知分辨率	触觉像素数量
三维触觉传感器	0.1N	300

自由度	重复定位精度	尺寸	重量	五指抓握负载
21主动自由度	±0.1mm	205*93*50mm	630g	5kg

开合响应时间	通讯接口	兼容性
0.3s	CANFD/Ethernet	ROS2 · NVIDIA Isaac · MuJoCo · SDK in Python and C++

OmniPicker 3

知轻重·宽力控

面向工业作业与具身智能训练的工业级力控夹爪，适配具身智能训练工作流、富接触操作及大批量操作任务，已覆盖物流分拣、商超零售、数据采集等场景。

产品亮点







工业级可靠，强夹持稳作业

最大夹持力达140N，通过百万次带载测试，稳定支撑具身智能训练与部署。

自适应抓取

力感知分辨率达0.1N，满足标准件、异形件、易碎品的抓持力自适应需求。

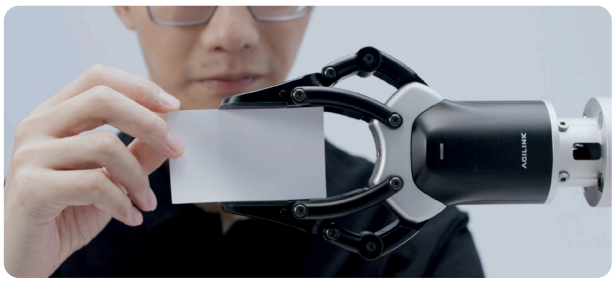
开放兼容的数据采集生态

原生兼容UMI，可选配深度相机或鱼眼相机，支持规模化采集高质量操作数据。

典型场景



工业与物流场景 标准件与异形件抓取



数据采集 抓取数据丨力控数据

关键参数

<800g	140N	±0.1mm	CANFD/ RS485
重量	最大夹持力	重复定位精度	通讯接口

负载	最大行程
3kg(额定);5kg(最大)	110±5mm

OmniGlove

遥操 · 数采 · 一体手套

集高精度动作捕捉与遥操作于一体的全自研数据手套，Pro　版本增加全掌触觉。面向灵巧手真机遥操作、多模态数据采集与人机交互实验，配套 Windows 上位机，将可视化、标定、录制、回放与遥操连接在同一工作流中。

产品亮点

精准跟踪，兼顾抗干扰

6 EMF + 7 IMU 融合跟踪，内置抗磁算法，针对电磁、金属与双手协同干扰优化。

全掌触觉，接触数据更全面 PRO

单手 746 触觉点覆盖 17 个区域，分辨率 0.1N、空间分辨率 <3mm，触觉与位姿数据严格时间对齐。

全套自研，数采遥操易接入

内置标定、录制、回放与遥操，10–15s　快速标定；手腕与手指同链路解算，已适配 OmniHand 3 / OmniHand 3 Lite / OmniHand 3 Ultra 灵巧手遥操。



版本选择

OmniGlove 标准版

动作捕捉
遥操作

适用：灵巧手遥操作、手部动作数据采集

- 6EMF+7IMU融合跟踪，抗磁优化
- 标定、录制、回放与遥操全流程
- 21关节角·21关键点·5指尖位姿

OmniGlove Pro 触觉版

动作捕捉
全掌触觉
遥操作

适用：富接触数据采集、触觉与人机交互实验

- 包含标准版全部能力
- 全掌746触觉点/17区域，0-20N
- 触觉与位姿数据严格时间对齐

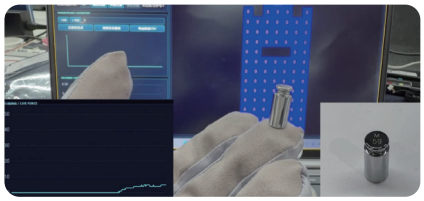
典型场景



灵巧手真机遥操作



Ego 多模态数据采集



数采与人机交互实验

关键参数

动作捕捉 两款通用

6EMF+7IMU	≤1mm	≤1.5°	10ms
感知模块	定位精度	姿态精度	运动-数据延迟

全掌触觉 仅 PRO

746点/17区	0–20N	0.1N	<3mm
触觉点位	量程	力分辨率	空间分辨率

通用参数

125Hz（EMF/触觉）· 1000Hz（IMU）	≤150g（含线缆）	10–15s	M（L 码即将支持）
输出率	重量	标定时长	尺码
21关节角 · 21关键点 · 5指尖位姿	USB / 5V 有线供电	OmniHand 3 / 3 Lite / 3 Ultra	
手部解算输出	连接与供电	遥操适配	

智元觅蜂™系列

MEgo Gripper | MEgo View



MEgo Gripper

手持无本体抓取交互采集终端
高保真、高精度，全场景的数据采集



产品亮点



高保真多模态数据采集

全通道 2M@60fps 记录真实世界物理交互细节，为物理AI 提供丰富素材。



亚毫秒级全局同步，保障多模态数据精准对齐

传感器数据同步采集，视觉、触觉、姿态等信息同步，避免数据错位。



轻量化设计，移动采集无负担

机身轻盈便携，电池快换，摆脱线缆束缚，随时随地开始采集。



毫米级精准捕捉，轨迹重建精度高

真实环境精准记录动作轨迹，完整还原各类抓取操作。



一站式高质量数据治理

端到端数据引擎，云端完成轨迹重建、质检与标注。

关键参数

基础规格

夹爪类型：双指、三维触觉夹爪(支持快换)
重量：587g(Ultra版)/540g(标准版)
续航：2.5小时(支持快换)
数据：支持本地存储+云端直传
通信方式：Wi-Fi6、USB3.0
同步：亚毫秒级多设备无线时间同步
轨迹精度：毫米级空间定位精度

传感器参数

鱼眼FOV：177°（H） X 140°（V）
双目FOV：111°（H） X 68°（V）
分辨率@帧率：2M@60fps
曝光方式：全局快门
IMU类型：车规级9轴
IMU帧率：1000Hz
触觉阵列空间分辨率：1.6mm
触觉阵列力分辨率：0.05N

输出数据信息

3摄RGB图像
深度信息
IMU(惯性测量单元)数据
空间定位轨迹
麦克风音频
触觉信息
夹爪角度
夹爪开口距离

MEgo View

头戴式全域视觉采集终端
全域空间感知，多视角数据采集





产品亮点



双视角同步采集，精准捕捉交互细节

“超 300° 视野全景感知”与“腕部交互特写”双重采集视角，全通道 2M@60fps 高清视频流，精准捕捉复杂环境与操作细节。



多路数据精准对齐

亚毫秒级全局同步，硬件级相机同步触发。



无线设计，电池快换，降低门槛

打造低门槛、大众化的数据生产基础设施。



深度协同 MEgo Gripper，构建完整数据集

多模态数据流时空精准对齐，构建完整、连贯的人类操作数据。



一站式高质量数据治理

端到端数据引擎，云端完成轨迹重建、人体位姿信息提取、
质量检测与智能标注。

关键参数

基础规格

头部相机：3个鱼眼相机，1组双目相机
腕部相机：左右各1个广角相机
头部鱼眼FOV：180°(H)x136°(V)
头部双目FOV：140°(H)x111°(V)
腕部广角FOV：140°(H)x111°(V)
分辨率@帧率：2M@60fps
曝光方式：全局快门

传感器参数

通信方式：Wi-Fi6、USB3.0
同步：亚毫秒级多设备无线时间同步
续航：2小时(支持电池快换)
数据：支持本地存储+云端直传
IMU类型：车规级9轴
IMU帧率：1000Hz

输出数据信息

7摄RGB图像
深度信息
IMU(惯性测量单元)数据
空间定位轨迹
麦克风音频
人体位姿信息

智元绝尘®系列

绝尘C5 | 绝尘C4 | 绝尘C2 | 绝尘C2P



绝尘C5

中大型场景重度清洁专家

面向工厂、交通枢纽、大型商超和商业综合体等中大型硬质地面场景的高强度、长续航智能清洁机器人。

核心卖点



高效大场清洁

550mm超长洗地宽度，更大清洁覆盖，同样面积耗时减半，效率最高1980m²/h



重污顽垢高效清洁

双滚刷扫洗一体，对地压力25KG，带走顽垢





长效作业

90L大水箱长效作业，洗地续航3小时



复杂环境稳健通行

激光视觉融合定位，支持漏扫补扫，贴障清洁



高度无人化，全自动维护

自动充电、加排水、4分钟污水箱自清洁，并支持门禁、电梯联动

绝尘C4

中小型场景重度清洁专家

面向超市、酒店、写字楼、展厅及工厂仓库等中小型、通道较窄且环境动态变化场景的全能型清洁机器人。

核心卖点





前扫后洗，一遍到位

清扫、洗地、尘推一体，垃圾收集率高



高效作业快速补能

效率最高1400m²/h，续航3小时，充电时长1.5小时



环境变化不迷路

多线激光及视觉融合定位，地图自动更新



全链路自清洁

滚刷、吸水扒、污水箱及工作站均可自清洁，自动加清水和清洁液，减少日常维护



低维护成本

90%以上的故障可自诊断

绝尘C2

小场景低矮灵活清洁专家

面向500–1000m²写字楼、酒店公寓、零售门店等小型场景，尤其适合桌底、货架及地毯与硬地混合区域的轻量化无人保洁。

核心卖点



灵活场景穿透力 深入清洁

39cm超窄机身，30cm低矮通行设计，桌底、货架区灵活进出





智能识污清洁

自主识别垃圾类型及污渍程度，动态调整清洁策略



三种清洁一机完成

尘推、吸尘、湿拖自动切换

小场景高效覆盖

工作效率300–700m²/h，续航4小时



跨楼层连续作业 自主乘梯、过闸、通过门禁，可云端控制



低维护成本 自烘干技术+自动集尘/加排水/充电

绝尘C2P

混合地面四合一清洁专家

面向酒店、商超、写字楼、办公大厅和展厅等小型混合地面场景，主打滚刷洗地、地毯自动切换及无固定水路部署。

核心卖点



四合一，一机多能

清扫、吸尘、尘推、滚刷洗地自动切换



支持硬地/地毯切换

智能识别地毯，滚刷自动抬升，避免地毯二次污染



低噪夜洁不扰人

湿拖模式下噪声低于62dB，适合酒店和办公夜间清洁



无固定水路也能部署

可部署移动水车，拓展使用场景



数字化管理

支持电梯闸机联动、远程任务和多维数据分析



自动维护清洁

支持自动充电、加排水及回站滚筒自清洁

绝尘机型比较

	绝尘 C5	绝尘 C4	绝尘 C2	绝尘 C2P
				
产品定位	中大型 场景智能清洁设备	中小型 场景智能清洁设备	室内小型 商用清洁机器人	室内小型 商用清洁机器人
适用场景规模	中大型场景	中小型场景	500–1000 ㎡ 小型场景	500–1000 ㎡ 小型场景
典型应用场景	工厂 交通枢纽 商业综合体 大型超市 医疗教育系统 大堂	地铁站 工厂仓库 酒店 商超 写字楼 展厅门店	商超 写字楼 酒店公寓 零售门店 展厅 办公大厅	商超 写字楼 酒店公寓 零售门店 展厅 办公大厅
适用地面材质	环氧地坪 大理石 瓷砖 水磨石 金刚砂 PVC	环氧地坪 大理石 瓷砖 金刚砂 PVC	地毯 大理石 瓷砖 PVC	地毯 大理石 瓷砖 PVC
清洁模式	扫地 洗地 尘推	扫地 洗地 尘推	尘推 吸尘 湿拖	清扫 吸尘 尘推 洗地
工作/清洁效率	最大1980 ㎡/h	最大1400 ㎡/h	300–700 ㎡/h	180–250 ㎡/h

绝尘产品参数

	绝尘C5	绝尘C4	绝尘C2	绝尘C2P
整机参数				
整机尺寸/规格	820×680×1130mm	680×510×1015 mm	520×510×278 mm	520×510×680 mm
整机重量	170 kg	140 kg	17.5 kg	22.5 kg
垃圾清扫率	95%	95%	95%	95%
电池规格	24V 80Ah	24V 60Ah	25Ah	23Ah
运行速度	1.0 m/s	1.2 m/s	0.4–0.6 m/s	0.4–0.6 m/s
爬坡能力	满载5°/空载8°	满载5°/空载8°	10°	8°
越障高度	15 mm	15 mm	30 mm	30 mm
续航时长	洗地3 h	洗地3 h/尘推8 h	洗地4 h	4 h
充电时长	1.5 h	1.5 h	2 h	2 h
尘盒容量	1.8 L	1.6 L	1.3 L	1.3 L
清水箱容量	90 L	25 L	4 L	4 L
污水箱容量	45 L	25 L	3.5 L	3.5 L
污水箱自清洁	支持	支持	—	—
洗地宽度	550 mm	380 mm	370mm	370mm
清洁宽度	840 mm（边刷）	600 mm（边刷）	390 mm	390 mm
吸水扒宽度	730 mm	540 mm	—	—
贴边距离	0 cm	0 cm	≤50 mm	<50 mm
最小通过宽度	900 mm	600 mm	—	—
最低通过高度	—	—	300 mm	700 mm
转弯半径	1720 mm	800 mm	—	—
对地压力	25 kg	25 kg	—	—
整机噪音	<68 dB(A)	<65 dB(A)	< 62 dB	< 62 dB
风机寿命	10000 h	—	—	—
工作站参数				
工作站水箱容积	8 L	4 L	—	—
工作站尘盒容积	—	—	10 L	10L
加清水速度	7–10 L/min	5–8 L/min	—	—
排污水速度	10–15 L/min	4–8 L/min	—	—
最大功率	1800 W	1200 W	400W	400W
额定输入电压	200–240 V	200–240 V	200–240 V	200–240 V
自动化功能	自动充电、自动加排水、污水箱自清洁	自动充电、自动加排水、自动加清洁液；滚刷模组、吸水扒、污水箱及工作站自清洁	自动充电、自动加排水、自动集尘、拖布烘干	自动充电、自动加排水、回站滚筒自清洁；可配移动水车



智元官方网站



合作咨询 敬请联系

智元创新(上海)科技股份有限公司