中科开创
CHINA SCIENCE PIONEER

助力国家能源安全
服务新型城市建设



人形智能体机器人

卓越的运动能力

精细的灵巧操作

先进的环境感知

智能分析与报警

应用行业

电力　能源　市政　公共安全

适用场景

变电站　配电房　电厂　管廊　应急处理与救援

产品亮点

超越常人的灵活性

身高约132cm，体重约35公斤，具有超越常人的灵活性；小跑速度大于2m/s，23～43个关节电机，超大关节运动角度空间；

模仿&强化学习驱动

结合模仿学习，机器人可以通过观察人类的演示（如通过动作捕捉系统）来快速学习新技能；

力控灵巧手，操作万物

Dex3-1力控灵巧手，结合力位混合控制，灵敏可靠，可以模拟人手实现对物体的精准操作；

机器人大模型

搭载深度相机和3D激光雷达，实现360°探测感知。采用深度强化学习和仿真训练，并接入机器人统一大模型，持续进化。

2025年09月版

免责声明：本文件中的所有内容经过仔细审核，力求精准，
但仍可能存在误差，请以最终实物为准，且不构成任何法律上的要约和承诺。
如有变更，以最新发布的版本为准，恕不另行通知，中科开创不承担因此产生的任何后果和责任。

中国科技 开创未来 引领未来

产品规格

	型号	标准版	教育版
机械尺寸	高宽厚（站立）	1320mmx450mmx200mm	1320mmx450mmx200mm
	高宽厚（折叠）	690mmx450mmx300mm	690mmx450mmx300mm
	带电池重量	约35kg	约35kg+
	总自由度（关节电	23	23~43
	单腿自由度	6	6
	腰部自由度	1	1+（可加选2个腰部自由度）
	单手臂自由度	5	5
	单手自由度	/	7（可加选力控三指灵巧手Dex3-1）+ 2（可加选2个手腕自由度） * 三指灵巧手 Dex3-1 参数：大拇指3个主动自由度；食指2个主动自由度；中指2个主动自由度 **Dex3-1 可加选安装多点触觉阵列
	膝关节最大扭矩【1】	90N.m	120N.m
	手臂最大负载【2】	约2Kg	约3Kg
	小腿+大腿长度	0.6M	0.6M
	手臂臂展	约0.45M	约0.45M
	超大关节运动空间	腰部关节：Z±155° 膝关节：0~165° 髋关节：P±154°、R-30~+170°、Y±158° 手腕关节：无	腰部关节：Z±155°、X±45°、Y±158° 膝关节：0~165° 髋关节：P±154°、R-30~+170°、Y±158° 手腕关节：二自由度手腕P±92.5°、Y±92.5°
电气特性	全关节中空内走线	有	有
	关节编码器	双编码器	双编码器
	散热系统	局部风冷散热	局部风冷散热
	供电方式	13串锂电池	13串锂电池
	基础算力	8核高性能CPU	8核高性能CPU
	感知传感器	深度相机+3D激光雷达	深度相机+3D激光雷达
	4麦克风阵列	有	有
	5w扬声器	有	有
	WiFi 6 、蓝牙 5.2	有	有
配套	高算力模组	/	NVIDIA Jetson Orin
	智能电池（快拆）	9000mAh(421Wh)	9000mAh(421Wh)
	充电器	54V 5A	54V 5A
	手持式遥控器	有	有
其他	续航时间	约2h	约2h
	智能OTA升级	有	有
	二次开发【3】	/	有
	保修期【4】	8个月	1年

成功案例



第八届中央企业QC小组成果发表赛获奖

[1] 整机关节电机，最大扭矩有差异，此为其中最大关节电机的最大扭矩
[2] 手臂最大负载，不同手臂伸展姿态下，差异很大
[3] 详细功能，请查看二次开发手册
[4] 更详细保修条款，请参见产品保修手册
[5] 以上参数，在不同业务场景、不同型号参数配置等情况，在应用中有所差异，请以实际为准
[6] 人形机器人结构复杂，动力极其强劲，请用户让人和机器人保持足够的安全距离，请务必小心使用
[7] 产品外观后续可能会有升级调整，请以届时实物为准
[8] 本页面有些示例功能，还在开发测试完善，后续陆续开放给用户

* 本产品为民用机器人产品。请各位用户不要危险性改造和使用机器人。

中科开创(广州)智能科技发展有限公司
邮箱:service@cspid.cn 网站:www.cspid.cn
地址:广州市黄埔区科学大道18号芯大厦B3栋1层、7层
电话 020-22205720

扫码关注我们