

编者按

具身智能作为新一代人工智能的重要方向,打通“感知—认知—决策—行动—反馈”完整闭环,让机器拥有与真实环境交互、持续自主学习的能力,成为培育新质生产力、驱动产业变革的关键赛道。当前,我国具身智能机器人加速进化,不断拓宽应用场景,逐步进入真实世界。近日,《中国电子报》从创新性、成长性和影响力等多个维度,综合考察具身智能机器人产业链各环节的产品,推出“编辑选择:2026具身智能技术、产品、解决方案推荐”,旨在为行业发展树立典范,为市场拓展创造平台,为企业决策提供参考。

编辑选择：具身智能优秀技术、产品、解决方案推荐

深圳逐际动力科技股份有限公司

TRON 2 多形态具身机器人原创模块化设计



逐际动力推出的全新多形态具身机器人TRON 2,以原创模块化架构设计,实现一个本体多形态自由组合。

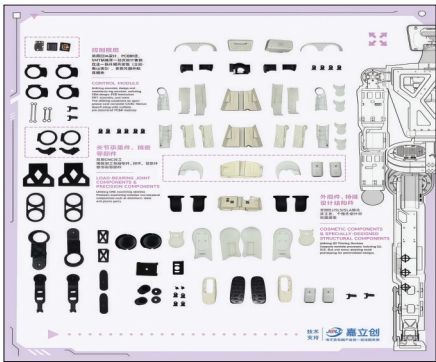
TRON 2支持双臂、双足、双轮足等构型,还可实现多台机器组合拼接,覆盖精细操作与复杂地形移动等全场景需求。双臂形态的TRON 2,面向VLA科研与真实场景部署。平台全面适配主流VLA前沿模型,提供即插即用的模型、数据与算法示例。

在双足形态下,TRON 2最多可承载30kg重量完成稳定行走;双轮足形态下的TRON 2展现了石子路、楼梯、斜坡等多种复杂场景的移动能力。

通过将双臂、双足形态的整机组合,TRON 2还能够展现“人头马”形态,为具身智能行业的硬件构型提供更多的想象空间。

深圳嘉立创科技集团股份有限公司

嘉立创一站式硬件创新服务



嘉立创一站式硬件创新服务,依托工业软件、电子制造、机械制造及供应链能力,将嘉立创EDA、ECAD、DFM、Forforce 3D等设计工具,与PCB/FPC、SMT、CNC、3D打印、钣金加工,以及元器件、FA和机器人零部件采购等服务集成,形成覆盖“设计—采购—制造—打样—验证—迭代”的硬件创新链路。

嘉立创一站式硬件创新服务的创新之处在于,将过去分散的软件工具、电子制造、机械加工和供应链协作整合到同一服务体系,减少研发团队跨供应商沟通和重复对接,更好适配具身智能产品多轮次、快速迭代的研发特点。通过降低硬件研发协同成本和试错门槛,嘉立创正为具身智能企业提供从创新想法到实体样机的研发基础设施,加快技术验证、产品迭代及产业化落地。

广州市视源创新科技有限公司

MAXHUB D3 仿人形七轴双臂



MAXHUB D3七轴柔性机械臂采用仿人形设计,集成高性能动态响应、轻量化开发与全域场景适配能力,是适配教育、科研、商用多领域的一体化智能作业硬件。在核心技术层面,该产品采用行星关节模组,拥有优异的力矩通透性能与精准的外力感知能力,可实现柔顺自然的人机交互。依托成熟的动态响应算法,达成毫秒级超低延时跟随效果,配合大臂展、高额定负载与高速运动能力,全方位兼顾作业范围、承载性能、运行速度与作业稳定性。

该产品全面适配主流开发语言、机器人操作系统及仿真平台,预置多款通用行业模型,开箱即可投入使用。同时设备支持视觉、力感、位置多模态数据精准同步,兼容多类遥操交互模式,可高效完成具身智能数据采集、算法迭代、远程操控等核心工作。

跨维（深圳）智能数字科技有限公司

仿真引擎DexVerse与生成式仿真

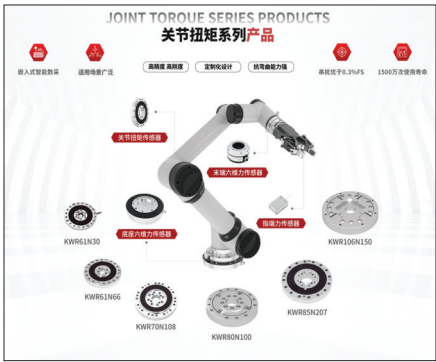


跨维智能推出的仿真引擎DexVerse生成式仿真能力,是一款面向具身智能大规模训练的国产自主基础设施。跨维智能通过自研物理引擎、实时多物理场仿真和生成式仿真,将真实场景快速转化为可交互、可训练、可批量生成数据的虚拟环境,为VLA、世界模型和机器人策略持续供给高质量训练数据,并最终迁移至真实机器人和工业产线。

不同于传统仿真只能复用固定场景,仿真引擎DexVerse可高精度还原真实物理规则,通过生成式能力不断产出多样化、高真实度的全新场景与交互任务。面对新场景,仿真引擎DexVerse与生成式仿真仅需数小时即可生成针对性训练数据,完成模型快速适配。

坤维（北京）科技有限公司

六维力传感器、关节扭矩传感器



坤维科技六维力传感器采用应变电测原理与航天级标定工艺,重复性精度优于0.1%FS,准度(含串扰)优于0.3%FS。公司独创“结构解耦+算法解耦”双路径技术,通过自研弹性体结构设计与基于深度学习的标定算法,将维间串扰误差控制在极低水平。

该产品直径覆盖36~200mm,量程覆盖30N至10KN,厚度最低仅10mm。HRS人形系列专为人形机器人手腕、脚踝设计,HRS30~60适配手腕小型化集成,HRS60~90以高刚性保障脚踝高动态运动安全。HPS超高性能系列采用自研钛合金弹性体,采样速率最高30kHz。KWR精准系列面向工业自动化与科研测试,CSR经济型系列以高性价比满足中小型制造企业力控导入需求。

瑞芯微电子股份有限公司

RK3588 芯片



RK3588面向机器人高实时、高并发、高可靠应用,集成高性能CPU、GPU、NPU及丰富多媒体与外设接口,可承担多传感器接入、视觉感知、运动控制、系统调度和人机交互等核心任务,为机器人提供统一、高集成度的主控平台。

瑞芯微围绕RK3588构建了从底层控制到上层智能的全栈机器人能力:针对点云处理与机器视觉深度优化PCL、CV算子,提升路径规划、三维建图和视觉识别效率;集成AMP实时控制系统与EtherCAT主站协议,实现微秒级运动控制响应,满足多关节协作和高精度操作需求;提供双目深度、畸变校正、防抖、纯视觉SLAM、导航避障,以及多麦克风、AI降噪、声源定位等量产级方案。

苏州伟创电气科技股份有限公司

FT1系列无框力矩电机



FT1系列无框力矩电机与无刷空心杯电机深度融合,是针对机器人关节高扭矩密度、小型化集成、低转矩脉动、复杂工况可靠性等行业痛点,打造的国产化高性能动力解决方案。

FT1系列无框力矩电机定子直径覆盖12~200mm全谱系规格,基础方案采用分瓣式集中绕组结构,搭配高牌号硅钢与高性能铁硼磁钢,电机效率突破96.4%,峰值功率密度最高可达38N·m/kg。

该产品采用无框中空结构,方便管线、线束穿轴布置,大幅简化关节整机结构设计,可直接适配人形机器人关节、协作机械臂、精密转台、高端医疗自动化等多元场景。

帕西尼人工智能科技（北京）股份有限公司

足底多维触觉传感器PX-FOOTRIX



足底多维触觉传感器PX-FOOTRIX采用6D阵列触觉传感技术,结合高频触觉采样能力与高密度测点阵列布局,实现足底全域三维阵列力觉及六维力/力矩感知,赋予双足机器人足底触觉感知能力。

依托足底多维触觉信息,PX-FOOTRIX能够精准分辨软硬不同的地面特征,实时解析地形变化,同时能强化原生步态算法,支撑机器人动态优化步态策略,实现从落脚、支撑到迈步全过程的稳定控制,使机器人在复杂路况下始终保持平稳、协调、连续的运动表现。PX-FOOTRIX采用工业级耐久设计,还同时拥有1000%超高冲击过载能力,保障机器人稳定、可靠运行。

安徽墨甲智创机器人科技有限公司

墨甲智警机器人



智警机器人由墨甲自主研发,是国内领先的轮式人形交通执法机器人。

智警机器人身高1.95米,上身有16个自由度,双臂可复刻交警标准指挥手势;搭载激光雷达与6颗高清摄像头构成的多模态感知系统,最远识别距离达80米,近处盲区不超过10厘米;128TOPS算力芯片支撑垂直交通法规大模型运行,并深度耦合公安交通集成指挥平台,实现“感知—理解—决策—上报”全流程闭环。四轮八驱底盘配合双电池自动回充,续航4小时,可全天候值守。一机覆盖路口指挥、违停巡逻抓拍、非机动车安全劝导、政务导服四大高频场景,适配城市交通管理的多层次需求。

鹿明机器人科技（深圳）有限公司

Lumos MOS2 机器人



鹿明MOS2是面向工业场景打造的原生机器人,是可负载50kg的重载轮臂式具身智能机器人。

鹿明MOS2机器人搭载22个高精度运动自由度,作业区间覆盖0~2000mm全高度工况,远超同类工业机器人的活动范围;搭载双3D激光雷达,环境感知精度、障碍物识别能力大幅提升,搭配全向高通过底盘,可轻松穿梭狭窄通道、高低落差车间。续航技术实现突破性优化,整机支持超8小时不间断连续作业,兼具快速换电、自主回充双重供电方案,稳定达成7×24小时全天候不间断生产运行,解决传统工业机器人续航短、停机充电损耗产能的痛点。