



高危高负荷具身智能机器人【重载新标杆】

智械无疆 无尽新生

WHERE ROBOTS REDEFINE WHAT'S POSSIBLE



Company Introduction

100+

科研项目及国际级科研成果

发表CVPR, ICRA, Nature, Science, RAM, ROS等全球人工智能和机器人最权威国际会议和顶级期刊上百篇



30+

国际国家级权威科技奖项

获得国家技术发明奖、科学探索奖、世界人工智能大会算法金奖、部级一等奖、年度全球最佳论文奖等30+项大奖



About Us

深圳赛博格机器人有限公司秉持“科技服务于人”的核心理念，致力于通过创新科技拓展人类智慧与身体的边界，助力人类从高风险、高强度的工作中解放，迈向更加自由、安全的未来。公司在全地形、全场景具身智能机器人技术研发领域处于业内领先地位，汇聚了机器人本体设计、AI软件算法开发及工程化落地等领域的顶尖人才，团队成员拥有数十年行业经验和卓越素养。

Why book with us?

具身智能大模型能力、本体研发能力和软硬一体产品量产能力的公司。

公司团队介绍

我们的优势

A Mission Vision And Values



使命/愿景/价值观

使命:解放高危、高负荷工种

愿景:专注工业场景 中国工业场景人形解决方案第一梯队

企业价值观:目标导向 分工合作 敢拓无疆 锐意破界

赛博格机器人实践中践行着“科技服务于人，用心服务客户”的理念，力求实现科技成果向现实生产力的转化，为客户、社会创造更大的价值

地址

深圳市南山区粤海街道高新区社区高新南九道39号
深圳清华大学研究院新大楼B座19层

联系我们

商业合作:business@cyb-org.cn
大众联系:public@cyb-org.cn



Cyborg-R01

全尺寸仿生人形机器人



身型数值

BODY SIZE VALUE

—
身高约180cm
体重约70kg



多模态OMCI 智能中枢

INTELLIGENT HUB

—
自研可量产
车规级"博脑"中枢



大负载搬运能力

MAX JOINT TORQUE

—
单臂负载超10kg
双臂负载超20kg



极高自由度设计

FREEDOM DESIGN

—
全身62DOF
7*手+16*单手



类人敏捷运动

HUMANOID AGILITY

—
全场景全地形行走2m/s
节能增效>70%



持久快充

BATTERY LIFE

—
自研BMS电池
管理-工况下
作业4h



重量革命

WEIGHT REVOLUTION

—
仅500g 自研拓扑优化技术
结构重量降低超60%



多模态感知 融合技术

MULTIMODAL PERCEPTION

—
触觉、视觉与关节位置
传感器支持抓取过程的
动态调优



极致灵活

ULTIMATE FLEXIBILITY

—
仿生筋腱结构【TendonFlex】
类人肌腱 灵活协作



"强力"负载

MAX JOINT TORQUE

—
单手16自由度设计
10KG承载能力

Cyborg-H01

类人仿生灵巧手



自研大推力直线模组

万牛级推力

Industry Applications



行业应用

赛博格机器人聚焦高危、高负载的工业场景，以触觉融合的全身协同控制算法为核心，深度挖掘人形机器人硬件潜能。在确保工业级和车规级标准的前提下，打造高可靠、高稳定的解决方案，真正解决传统自动化设备难以覆盖的刚需痛点。