



ロストンメモス 星海图

## 星海图公司介绍

2025年7月



### 公司概况

星海图成立于2023年9月,是一家专注于具身智能基础模型及具身智能机器人自主 研发的人工智能科技公司。公司立足"整机 + 智能"的战略定位,始终秉持开放利他 的发展理念,致力于携手全球具身智能伙伴,共同构建并持续赋能具身智能应用生 态,推动具身智能技术真正融入场景、走向干家万户



### 国内外顶尖客户高度认可

国内最快实现关节模组、整机、遥操、智能全栈自研 商业化速度领跑行业、产品供不应求

























- 全球 近百家 顶尖具身智能客户 -

### 豪华股东阵容强力背书

已连续完成多轮融资,总融资规模近15亿人民币 国家队、顶级投资机构、产业方鼎力支持

IDG Capital Baidu.venture 百度风投

GLV 高瓴创投

Ienovo联想 Goertek 歌尔

Haler Vest





**美団 Meituan ② CAPITAL TODAY** 







## > 以 整机+智能 为核心,构筑具身智能的应用生态





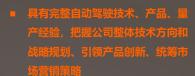




### 核心团队:集结世界级算法科学家和具身智能经验最丰富的实践方







- 曾任Waymo高级工程师&技术负 责人、Momenta执行总监,作为 1号位带领过超百人团队
- **清华**电子系11级本科,**美国南加** 州大学计算机视觉博士, 3.5年即 完成博士毕业
- 兼具极强的科研能力与行业内领先 的工程落地经验, 曾发表顶级会议 论文**20余篇**,Google Scholar**引 用4,000+**,行业内唯一30岁完成 智能驾驶"全算法&全产品"的研 发量产工作









- 曾任Waymo研究科学家,现任清 华大学交叉信息学院助理教授。清 华大学MARS Lab主任
- **浙大竺可桢学院**本科,美国麻省理 工学院博士
- 发表论文 **70 余篇**, Google Scholar引用**2.1万余次**。CoRL 2023最佳论文Top3, ICLR 2023 中国唯一联席主席,数次担任 CVPR等顶级会议领域主席









- 现仟**清华大学交叉信息学院助理教** 授, 具身智能实验室主任
- **清华**电子系12级本科,美国加州 大学伯克利分校博士, 斯坦福博士
- 专注具身智能领域,尤其是灵巧操 作方面, **在全球范围内有多项首创** 贡献, 多次担任会议、期刊IJCAI、 ICRA、ICLR的领域主席或副主编, 发表机器人、AI顶级学术会议论 文60余篇









- 毕业后加入Momenta, 5年完成4 次晋升,从应届生工程师成长为高 级总监
- 南京师范大学本科, 英国伦敦大学 学院机器人硕士
- 具备丰富的产品硬件经验, 极强的 工程落地能力,拥有24项专利, 多次提出全国乃至全球首个定位及 标定领域方案











- Constellation Software派驻中国 1号员工;博世软件创新中国区1 号员工; 千寻位置车载事业部创始 负责人; Momenta第一位商业化 负责人: 复星创富风险合伙人
- **多伦多大学**电子工程系本硕,师从 "智能硬件之父" Steve Mann教
- 在智能制造、汽车、半导体行业超 过15年商业化和投资经验,与各 大整车厂系投资机构深度密切合作





顶级科研能力,稀缺的具身智能完整技术栈 最前沿的国际视野,广阔的海外资源触角



(✓) 丰富的产业经验,极强的落地执行能力

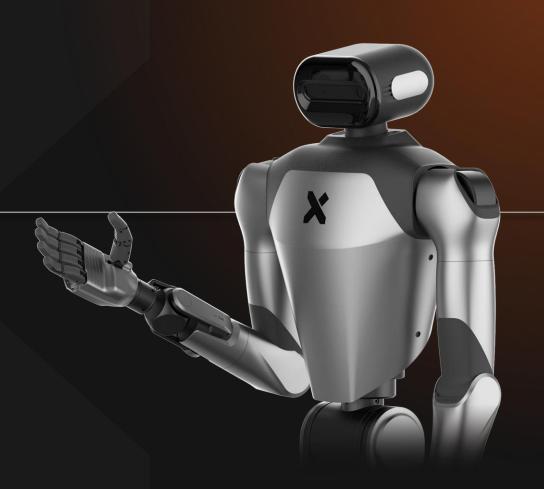




01

# 整机能力基础

**Embodied Hardware** 



## **】**星海图整机产品矩阵:完整的具身智能开发硬件平台









### 严格把控供应链与制造质量体系,确保"整机+智能"高效交付与持续进化

- 月产能: 50 台人形机器人 + 100 台机械臂 -



电机测试



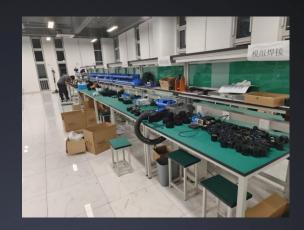
底盘舵轮测试



传感器测试



底盘零部件



七轴机械臂A2组装线



无外观七轴机械臂A2



七轴机械臂A2成品



整机标定

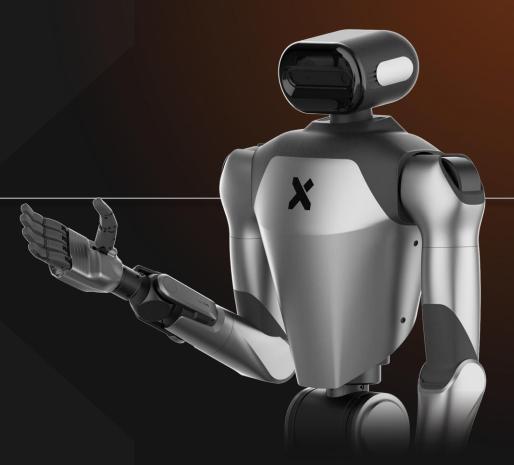




02

## 基于VLA的 具身基础模型研发

**Embodied Foundation Model** 



**>** 星海图具身基础模型(EFM):"慢思考-快执行"的VLA全身智能模型训练框架

- EFM-1: 快-慢双系统VLA (视觉-语言-动作) 全身智能模型 -







## **产** 在正确的本体上获取正确的数据









## GALAXEA EDP

具身数据平台

1万小时+

总数据采集时长

300+类

总任务数量

1000+个

总操作对象数

2个

机器人构型 R1 Pro / R1 Lite



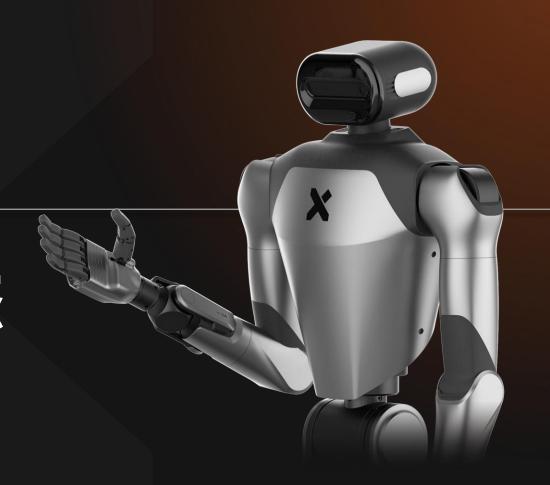




03

# 具身智能生态

**Embodied AI Ecosystem** 



### **)** 具身智能应用生态繁荣的核心是开发者生态的繁荣

四位一体构建具身智能商业闭环



强大的开发者群体是驱动闭环的关键变量





星海图既是开发者的一员,也会以开放的姿态助力开发者,提供具身智能应用生态基座支持

标准硬件

开放工具

开源模型

开源数据

**GVLVXEV** 

## >

### 全球开发者伙伴应用案例



















## 全球开发者伙伴系列:斯坦福大学李飞飞组,WB-VIMA 模型



整理衣物:双机械臂配合取出衣架上的外套,平铺在沙发床上



整理货架物品: 机器人在储藏室内从地面拾取箱子→移动到四层货架→ (根据可用空间) 将箱子放置在相应的货架层上



**派对后清理房屋**: 机器人按顺序完成从打开洗碗机门→整理桌面餐具→放置餐具进洗碗机→关闭洗碗机门



**倒垃圾**:机器人从客厅拾取垃圾袋→导航至门口 →开门→移动到室外垃圾桶



**清洁马桶:**灵活调整躯干角度,开盖、擦拭、按 压冲水按钮一气呵成



### 全球开发者伙伴系列: Physical Intelligence, π-0.5模型

将桌面上的餐 具放进抽屉中



将桌面中的碗 勺放进水槽里



将毛巾叠好挂在 洗碗机把手上



将房间整理 干净





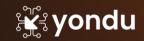
### 星海图全球开发者伙伴

Physical Intelligence  $(\pi)$ 

kîwîbot









Tencent 腾讯

SAMSUNG





HONOR



































加利福尼亚大学 洛杉矶分校



加利福尼亚大学 圣迭戈分校



南洋理工大学



清华大学



浙江大学



哈尔滨工业大学 中国科学技术大学





重庆大学





## 星辰大海,永不止步



星海图官方公众号



星海图官方小红书

访问官网 https://galaxea-ai.com

了解更多关于星海图团队以及产品技术的详细信息

