



赋能千业 | 智周万物



www.genisomai.com

公司介绍

智身科技(GENISOM AI)成立于2023年12月,是专注于具身智能领域的创新科技企业。秉持“赋能千业、智周万物”的使命,以自主研发为核心、全链条能力为支撑,形成“模块化产品+机器人本体+具身大小脑”的全栈能力架构,核心产品包括仿生四足机器人、人形机器人及高功率密度关节模组等。公司现有员工逾400人,其中70%为研发人员,核心团队兼具顶尖学术素养与成熟工程化量产经验,是全球首批实现四足机器人量产的行业开拓者。

智身科技致力于用AI赋能众多行业合作伙伴,共同推动生态场景落地。截至2026年上半年,智身科技已完成15,000台规模化量产,产品与服务已广泛应用于安防巡逻、电力巡检、应急救援、教育科研、文娱表演等场景。

量产实力

智身科技打造了7,000m²的机器人整机“智造中心”和7,500m²的核心部件“智造中心”,生产团队拥有丰富的机器人量产经验,依托全链路研发制造体系,从关节到整机,均实现自主研发与生产。公司在生产端实现全流程数字化管理与智能监控;在质量端建立完整质量管控体系,确保每一台机器人具备工业级可靠性。



企业荣誉

总分排名第一

2026 北京亦庄机器人勇士挑战赛

艾普兰创新奖

2026 AWE

领军企业榜TOP50

2026 LeadeRobot 中国具身智能

标准体系建设奖

2026 LeadeRobot 中国具身智能

冠军

IROS 2025 四足机器人挑战赛(QRC)
高校比赛合作用机

工作组成员

中国机器人检测认证联盟

委员

工信部人形机器人与
具身智能标准技术委员会

特种机器人具身应用奖

LeadeRobot 2025 年度

具身智能创新场景奖

2025 第二届中关村具身智能机器人应用大赛

首款小型行业级四足机器人

钢铧L1

小而强悍 性能越级



全地形
如履平地



全防护
经久耐造



全天候
场景适配



全平台
拓展支持

核心优势

最大奔跑速度
3.7m/s

最大负载
8kg

连续攀爬楼梯高度
16cm

最大爬坡角度
40°

智能体持续进化 全地形如履平地

内置 AI 强化学习算法，智能运控一步到位，卓越智能决策能力，从容应对复杂地形。



峰值扭矩
48N·m

自研关节性能提升60%

高功率密度关节模组，释放澎湃动力；免标定，轻松解锁更多特技。

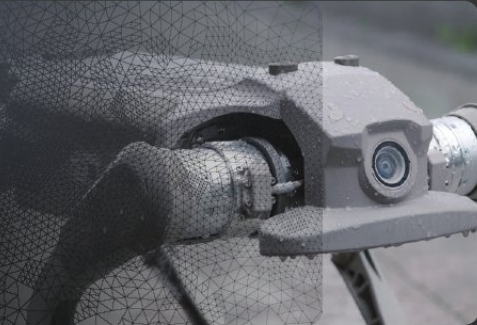


防护等级
IP54

工作温度
0~40°C

全天候无惧挑战

360°防护机身 + IP54 防护等级，适应户外严苛使用环境。



自主感知与目标追踪

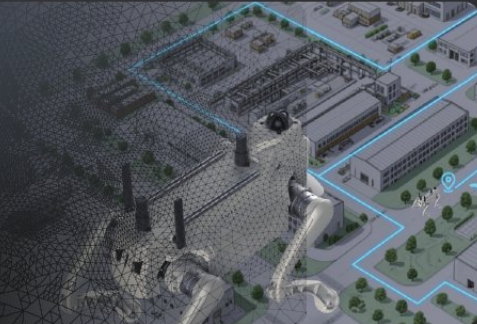
配备高清相机与 AI 单目视觉感知模型，可智能识别并追踪目标。



超大算力
100TOPS

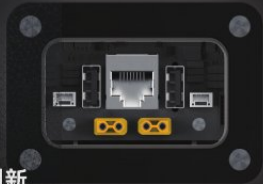
升级智能导航开发套件

支持定制导航算法，集感知、建图与规划于一体，快速安装部署。



赋能科研与行业创新

提供 7 大标准硬件接口和整机 SDK，二次开发更简单高效。



基础参数

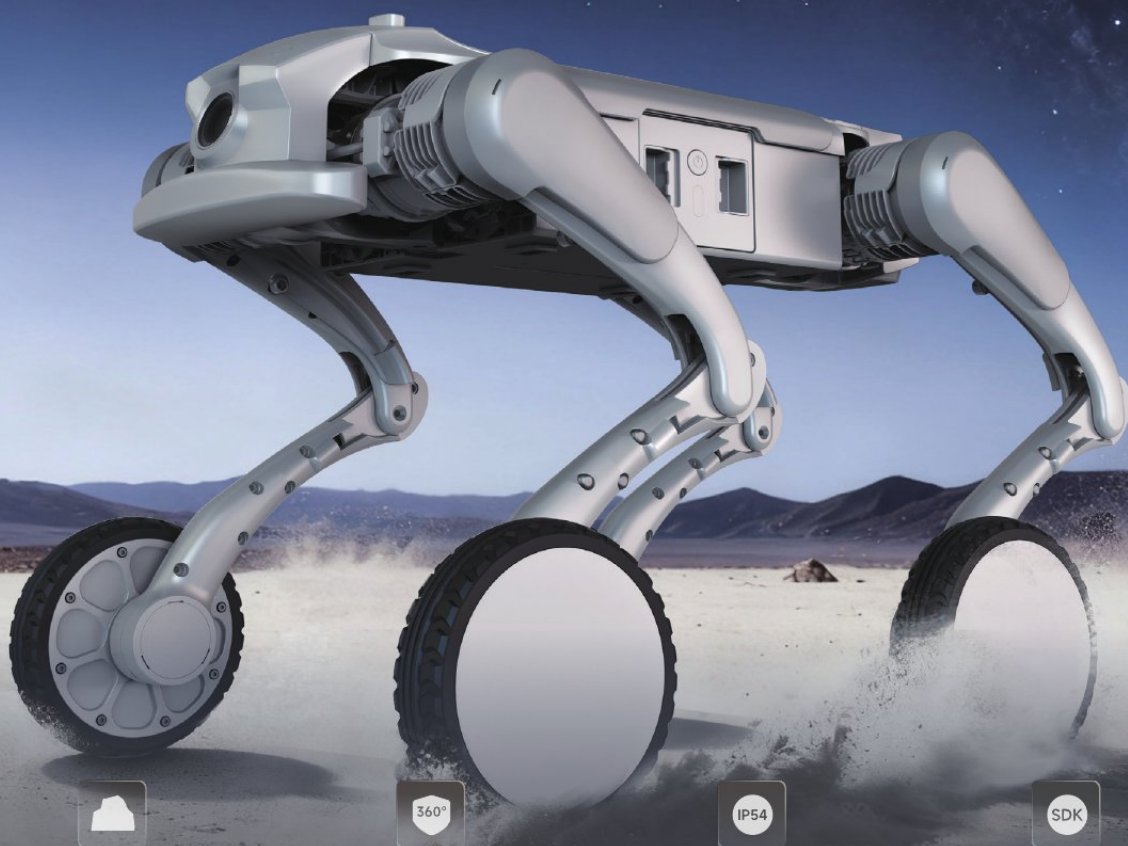
站立尺寸（长×宽×高）	约 630mm×360mm×415mm
趴地尺寸（长×宽×高）	约 670mm×425mm×145mm
整机重量（含电池）	约 15kg
电池	43.2V
续航时间	1-2h
续航里程	约 6km
持续行走负载	约 8kg（极限10kg）

最大奔跑速度	3.7m/s
连续攀爬台阶高度	约 16cm
最大攀爬斜坡角度	标准环境30°，极限可达40°
工作温度	0°C ~ 40°C
防护等级	IP54
对外拓展接口	以太网口、USB接口、SBUS接口、UART接口、电源接口

首款小型行业级轮式四足机器人

钢鏞L1-W

灵动强悍 驰骋无界



全地形
越障通行



全防护
经久耐造



全天候
场景适配



全平台
拓展支持

核心优势

最大奔跑速度
5.5m/s

最大越障高度
60cm

连续攀爬楼梯高度
16cm

最大爬坡角度
40°

高性能轮足形态 全能场景适配

内置 AI 强化学习算法，智能运控一步到位，
卓越智能决策能力，轻松跨越复杂障碍。

峰值扭矩
48N·m

自研关节性能提升60%

高功率密度关节单元，双编码器免标定，
为每一次加速与跃动提供澎湃动力。

极限负载
12kg

更强续航 更高负载

任务续航里程提升约 50%，
支持高负载、长时间自主作业。

运行更静音

无“哒哒”声，融入空间无打扰。

防护等级
IP54

工作温度
0~40°C

全天候无惧挑战

360°防护机身 + IP54 防护等级，
适应户外严苛使用环境。

赋能科研与行业创新

提供 7 大标准硬件接口和整机 SDK，
二次开发更简单高效。

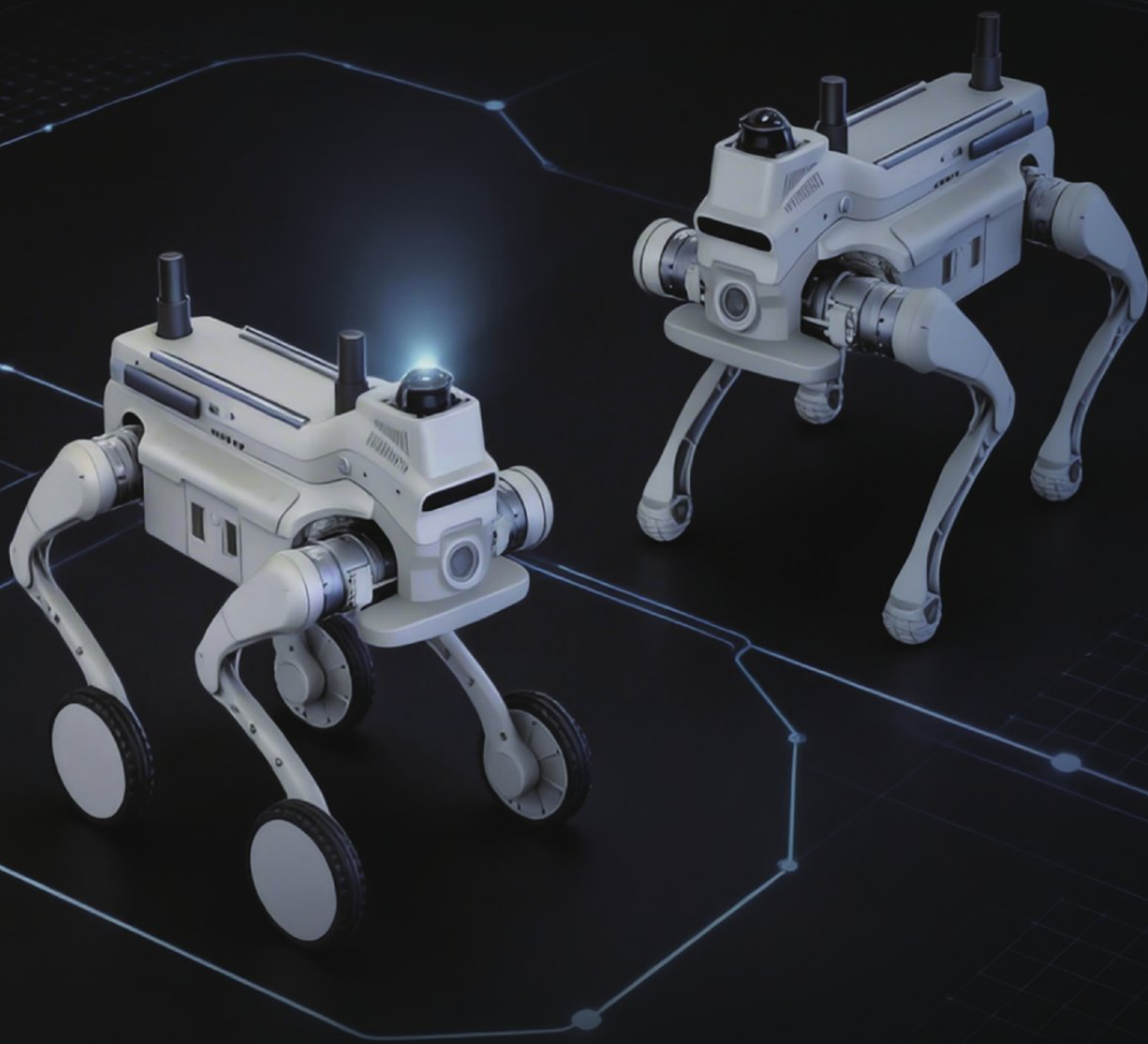
基础参数

站立尺寸（长×宽×高）	约 630mm×430mm×485mm	最大攀爬落差高度	约 60 cm
趴地尺寸（长×宽×高）	约 690mm×540mm×165mm	最大奔跑速度	3.7m/s（极限5.5m/s）
整机重量（含电池）	约 22kg	连续攀爬台阶高度	约 16cm
电池	43.2V	最大攀爬斜坡角度	标准环境30°，极限可达40°
续航时间	1-2h	工作温度	0°C ~ 40°C
续航里程	约 9km	防护等级	IP54
持续行走负载	约 10kg（极限12kg）	对外拓展接口	以太网口、USB接口、SBUS接口、UART接口、电源接口

升级高算力融合感知的四足机器人

钢鏞 L1 EDU 系列

全感知 · 真防水 · 强算力



硬件配置

RTK 天线

精准感知,信号强劲

GNSS 定位模块

提升全局定位与导航精度

Mid-360 激光雷达

提供高精度空间感知

5G 通讯模块

实现远程控制与数据传输的低时延连接

Jetson Orin NX 16G 算力板

提供 100TOPS AI 算力,
支持多传感器实时融合

航空级拓展插口
支持加装各类模块

千兆网口 X2
SBUS+RS485
USB 3.0 Type-C(Orin NX)
USB 3.0 Type-C(3588)
DC 电源输出: 24V
SIM 卡槽

RealSense 深度相机

增强环境感知能力

规格参数



		钢镙 L1 EDU	钢镙 L1-W EDU
机械参数	整机重量	17 kg	24 kg
	站立尺寸 (长 × 宽 × 高)	约 630mm×360mm×525mm	630mm×430mm×585mm
	趴地尺寸 (长 × 宽 × 高)	约 670mm×425mm×255mm	690mm×540mm×275mm
运动性能	负载能力	5 kg	
	自由度 (DOF)	12	
	关节最大扭矩	48 N.m	
	最大运动速度	3.7 m/s	
	续航时间	0.5 - 1.5 h	
	最长续航里程	4.5 km	
	攀爬角度	标准环境 30°, 极限可达 40°	
核心配置	主控与算力	Jetson Orin NX 16G 100TOPS AI 算力	
	激光雷达	Mid 360	
	深度相机	Intel Realsense	
	定位模块	GNSS	
	通讯模块	5G	
其他特性	自主导航	标配: 智航 lite 版 / 选配: 智航 Pro 版(建图、定位、导航、避障、回充、APP 交互)	
	防护等级	IP54	
	二次开发	支持	

• 所有参数均为实验室环境下测试。产品参数可能随配置不同和产品更新而变化，请以具体交付参数表和实物为准。

行业首款原生导航智能四足机器人

钢铨 L2

智能进化 即刻赋能



智能化



高性能



长续航



强防护



易交互



可扩展

规格参数

		L2	L2-W	L2-W Ultra
基础信息	站立尺寸（长 × 宽 × 高）	约 720×390×480mm	约 760×450×500mm	约 760×450×500mm
	趴地尺寸（长 × 宽 × 高）	约 780×460×190mm	约 780×550×190mm	约 780×550×190mm
	整机重量（含电池）	约 21 kg	约 27 kg	约 27 kg
	工作温度	-20~55℃	-20~55℃	-20~55℃
	防护等级	IP66	IP66	IP66
性能参数	标配算力	8核高性能CPU	8核高性能CPU	8核高性能CPU+6核高性能CPU（80TOPS）
	续航时间	5.5 h	5.5 h	4.5 h
	最大速度	3.2 m/s	3.7 m/s	3.7 m/s
	极限速度*	5 m/s	5 m/s	5 m/s
	持续行走负载	16 kg	16 kg	16 kg
	连续攀爬楼梯高度	22 cm	25 cm	25 cm
	最大攀爬落差高度	/	70 cm	70 cm
	最大爬坡角度	40°	40°	40°
关节参数	执行器类型	高功率密度运动单元	高功率密度运动单元	高功率密度运动单元
	最大关节扭矩	95 N.m	95 N.m	95 N.m
	铝合金精密关节电机	12个	12个	12个
	高性能轮毂电机	/	4 个	4 个
	关节运动空间	机身：-28°~28°；大腿：-170~66°；小腿：34.5~156°		
感知能力	相机类型	双目相机	双目相机	双目相机+鱼眼相机*4
	IMU	标配	标配	标配
	3D激光雷达	/	/	工业级96线激光雷达*2
	RTK定位模块	/	/	标配
智能决策	自主导航	/	/	标配
	智能避障	标配	标配	激光+视觉 融合避障
	自主跟随	标配	标配	GLUE全向自主跟随
通信与交互	WiFi / 蓝牙	标配	标配	标配
	4G / 5G	4G	4G	5G
	补光灯	标配	标配	标配
	UWB	标配	标配	标配
	麦克风 / 扬声器	/	/	标配
	功能拓展接口	航插接口 ×5：USB 3.0 × 2，M12 17PIN复合接口 × 1，M14 18PIN复合接口 × 1，SIM卡槽 × 1		
拓展能力	实时图像传输	标配	标配	标配
	OTA 升级	标配	标配	标配
	二次开发	标配	标配	标配
配件	电池	15000mAh	15000mAh	15000mAh
	适配器	标配	标配	标配
	充电座	标配	标配	标配
	遥控器	不带屏遥控器	不带屏遥控器	带屏遥控器
	充电桩（包含自主回充功能）	可选配	可选配	可选配

*部分功能与参数基于实验室测试环境（无负载状态下），实际表现可能因使用场景与配置不同而有所差异，请以实物为准；
产品配置及功能持续迭代升级，产品外观、色彩、尺寸及材质等视觉效果仅为示意，请以实际交付版本为准；
极限速度为实验室理想工况（无负载/平坦路面）下的测试数据，机器实际运行速度会随负载、地形、温度等工况动态变化；
功能拓展接口使用说明，详见拓展说明手册；
续航时间数据为在速度 1m/s，无负载工况下测得的实验室数据；

行业首款轻体型、高负载、全防护四足机器人

铜锤 M1

打破边界 重塑可能



同级别最强
负载能力



同级别最强
防护等级



同级别最强
续航能力



同级别最强
可扩展性

产品优势



新一代性能猛兽 近 1:1 负载自重比

让更轻的机身，承载更多可能。



使命不停机 工作不断电

双电池热插拔设计，支持自主回充。



全方位强悍 突破环境极限

同级别最强防护，可选配 -40°C~80°C 宽温电池，轻松驾驭极端复杂场景。



适应多变地形，拓展任务场景。



超大关节范围 无缝灵活变形

更高的敏捷度、更灵活的姿态调整，无论冲刺、攀爬还是越障，每一步都稳定有力。



赋能二次开发

丰富的通信、电源与控制接口，兼容多种上装与算力模块。



行业领先的工业地形覆盖率

不仅提供通用模型，还提供了针对行业应用的窄门模型、登阶模型、高台模型、跨挡鼠板模型。

规格参数

		M1 硬核实力派	M1 Pro 行业急先锋	M1 Ultra 环视全感知
				
基础信息	材质信息	铝合金 + 高强度工程塑料		
	站立尺寸(长 × 宽 × 高)	930 × 480 × 585 mm	930 × 480 × 595 mm	930 × 480 × 595 mm
	趴地尺寸(长 × 宽 × 高)	930 × 630 × 200 mm	930 × 630 × 210 mm	930 × 630 × 210 mm
	整机重量(含电池)	35kg (点足版), 41kg(轮足版)		
	工作温度	-20 °C ~ 55 °C		
	防护等级	IP67		
	电池	54 V, 9.35 Ah × 2; 双电池, 支持快拆快换、热插拔		
	续航时间	空载 5 h; 满载 3.5 h		
	续航里程	空载 29 km; 满载 18 km		
性能参数	最大速度	6 m/s		
	极限速度	8 m/s		
	最大载荷	30 kg		
	连续攀爬楼梯高度	25 cm		
	最大爬坡角度	45°		
关节参数	执行器类型	高功率密度运动单元		
	最大关节扭矩	180N·m		
	铝合金精密关节电机	12 个		
	高性能轮毂电机	4 个		
	关节运动空间(机身)	-30°~40°		
	关节运动空间(大腿)	±140°		
感知能力	关节运动空间(小腿)	±160°		
	控制和算力	8 核高性能 CPU Jetson Orin NX 16G (100TOPS)	8 核高性能 CPU Jetson Orin NX 16G (100TOPS)	6 核高性能 CPU S100 (128 TOPS)
	相机类型	广角相机 × 2 DFOV 122°, HFOV 111°, VFOV 70°	广角相机 × 2 DFOV 122°, HFOV 111°, VFOV 70°	鱼眼相机 × 4, 前向双目相机 × 2, 环视成像
通信与交互	传感单元	激光雷达 ×2、IMU×1、超声波 ×2、GNSS RTK×1		
	WiFi	标配		
	蓝牙	标配		
	补光灯	标配		
	UWB	/	标配	标配
	麦克风	/	标配	标配
	扬声器	/	标配	标配
	目标追踪	/	UWB 跟随; 激光视觉追踪	UWB 跟随; 激光视觉追踪
	语音对讲	/	标配	标配
	录音广播	/	标配	标配
	存储单元	标配 256G	256G+512G TF 卡	256G+512G TF 卡
	本地视频存储和导出	/	标配	标配
系统与软件能力	功能拓展接口	千兆网口 ×2、USB 3.0 ×2、RS232 ×1、RS485 ×1、SBUS ×2、PPS ×1		
	标准动作	支持踏步、滑行、匍匐等姿态; 前后左右直线移动、原地旋转; 支持膝关节姿态变换; 支持砂石路、柏油路、草地、沙地、森林地面、建筑废墟等路面		
	特技动作	爬高墙、过挡鼠板、过窄墙、扭一扭等		
	实时图像传输	标配		
	智能避障	标配		
	自主导航	选配: 智航 Pro(建图、定位、导航、避障)		
	OTA 升级	标配		
	二次开发	标配		
	充电桩	选配		
其他	点足套件(包含点足运控模型)	选配		

智能仿生四足防爆机器人

防爆新物种 向险而生



智能仿生四足防爆机器人 SP1



产品优势

🛡️ IIC T6 Gb防爆设计

行业最高防爆等级设计，
让机器人能够满足更多易
燃易爆场景的应用



🦶 轮足设计

采用四轮足设计，在满足复杂地
形通行能力的同时运行更平稳、
更安静



🏃 运动性能

搭载强化学习算法，自主适应各种地形通
行能力，满足场景内的楼梯攀爬、台阶越
障，同时机器人支持匍匐姿态设计，可高
效通过低矮区域，提高巡检效率



🔗 二次开发

完全开放的二次开发接口，丰富的
通信、电源与控制接口，方便客户
进行上装的二次开发与应用，满足
各种场景下不同上装的搭载需求



应用场景



化工储罐区



炼化装置区



输送管线



燃气场站

基础参数

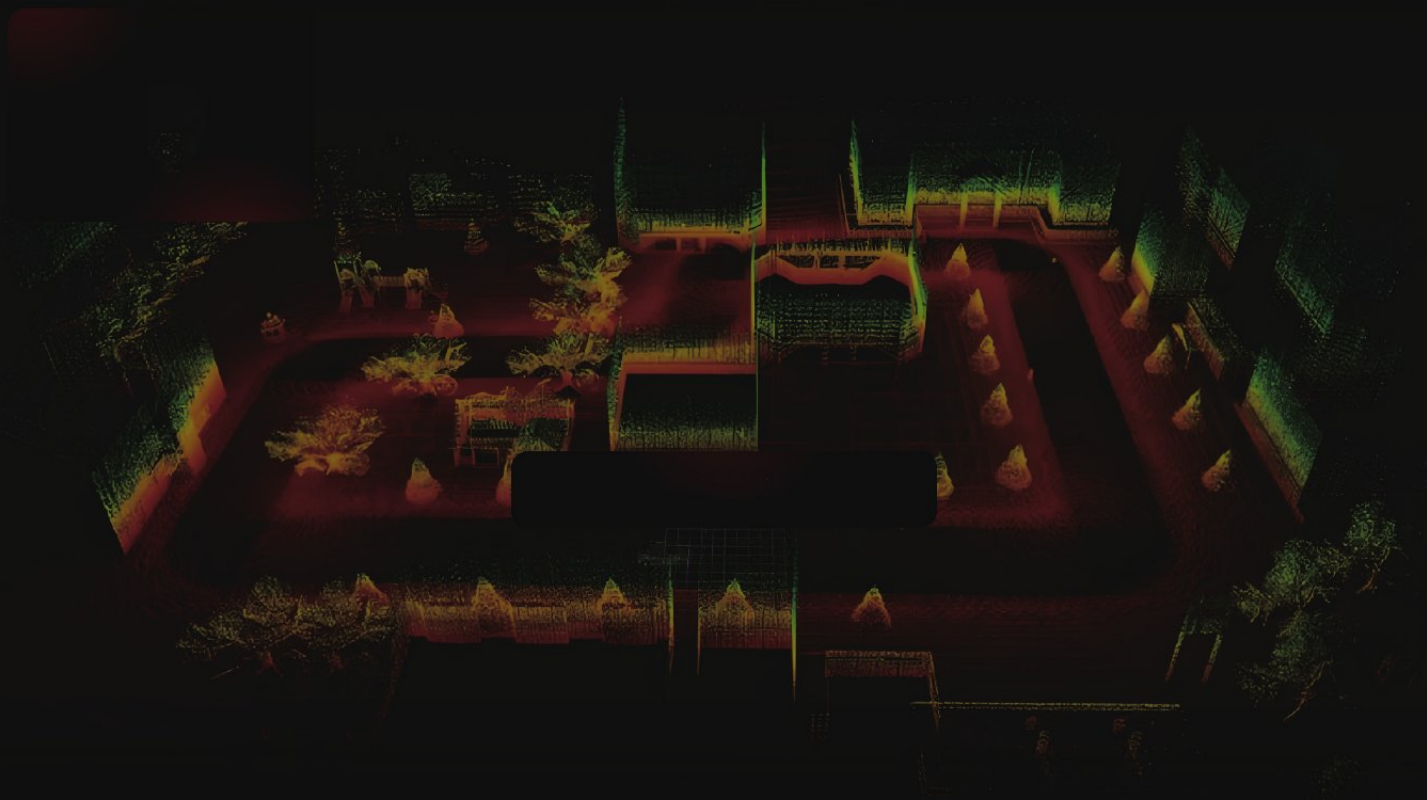
外形尺寸	1190mm*640mm*925mm	续航时间	≥4h
防爆等级	Ex IIC T6 Gb & Ex IIIC T80°C Db	通讯方式	WIFI/5G
本体重量	≤100kg	充电方式	无线充电
防护等级	IP66	最大行走速度	1.2m/s
自由度	16	负载重量	≥50kg
最大爬坡角度	35°	自主导航	支持
攀爬能力	23cm连续台阶	避障绕障	支持

新一代 3D 自主导航系统

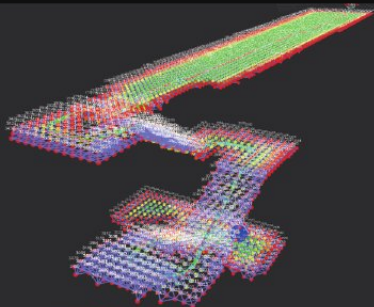
智航 PRO

完美适配智身科技四足机器人

基于多传感器融合定位技术(激光雷达、视觉、IMU、RTK 等),为机器人赋予高精度三维空间感知与自主导航能力,实现点位距离精度 $\leq 20\text{cm}$ 、角度精度 $\leq \pm 5^\circ$,并具备卓越的窄道通过能力,从容应对跨楼层巡检、设备间穿梭等复杂任务场景。



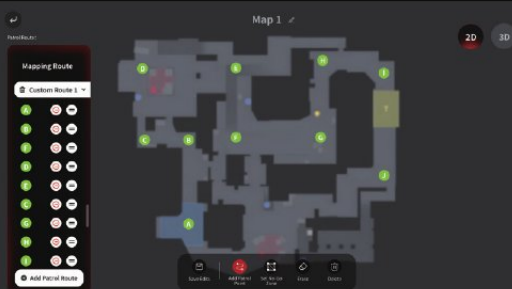
核心优势



3D 空间导航 *

不再受限二维空间，通过高精度环境建模与三维路径规划，机器狗可自主穿梭于跨楼层、室内外混合等复杂场景，实时避障、精准建图，将传统难以覆盖的区域纳入自动化巡检版图。

* 此功能后续OTA升级



APP 智能交互

支持灵活设定单点、多点的巡检任务模式、多地图多路径的地图管理、实时查看任务状态与机器狗轨迹，形成“设定-执行-反馈”全流程闭环。

全自主巡检闭环



实时建图→精准定位→路径规划→主动避障→自主回充，构成完整的端到端全自主任务闭环。

全场景拓展



标准化的软硬件扩展接口支持各类模块的灵活加装，适配多种巡检任务，满足不同场景下的功能扩展。

应用场景



产业智能空间

支持跨楼层空间，全面提升巡检覆盖率。



城市管理

与安防摄像头联动，精准快速响应。



短途配送

完成最后 500 米无人化高效精准配送。



能源电力

高危偏远环境中，替代人工执行任务。



工业设备

狭窄空间通行，7×24 小时无人化巡检。



石油化工

替代人工巡检和预警，源头消除隐患。



破风者 RX

智身科技人形机器人

破风者 RX 是智身科技专为长距离稳定奔跑打造的高性能人形机器人，采用仿生结构设计，具备稳定运动控制与持续运行能力。项目从立项到整机交付仅用时 2 个月。
2026 年，破风者 RX 成功完成 21 公里北京亦庄人形机器人半程马拉松挑战，并实现全程零故障、零摔倒、零换机，充分展现了智身科技在运动控制与系统可靠性方面的技术积累。



产品特点

▸ 四足基因沉淀

依托智身科技长期积累的四足机器人运动控制经验，将成熟技术延伸至人形机器人平台。

▸ 独特外观设计

刀锋战士式足部结构，大幅降低腿部惯量，抬腿更快、落地更干脆；弹簧腿设计提供更强爆发力，专为马拉松长距离耐力场景而生。

▸ 冠军关节 动能觉醒

全身12个关节电机（12个自由度）均来自钢镚/铜锤系列，可靠性经大规模实战验证，长时间高强度奔跑不降频。

▸ 算法技术支撑

采用自研强化学习训练策略，实现精准重心控制与步态收敛；通过仿真训练提升坡道、转弯等复杂路况下的动态适应与抗干扰能力。

重载人形机器人

重载人形机器人专为行业级任务而设计，通过配备多模态感知、AI 大模型、强化学习运控模型、高性能执行器等关键技术和单元，从而具备载重大、运动平稳、智能通用、安全可靠等特点；可以在工业产线、物流、库房等领域替代人工自主完成货物识别、搬运、分拣、码放等各种重复、疲劳、危险的作业任务，进而实现弥补了人力不足、提高工作效率、降低综合运营成本。

基础参数

身高	175cm
体重	85kg
自由度	67
续航时间	2h
最大行走速度	1m/s
单手负载	5kg
斜坡行走能力	>45°
单臂负载	30kg
双臂负载	40kg
传感器配置	激光雷达×1, 深度相机×3
外置接口	以太网×4, USB3.0×4

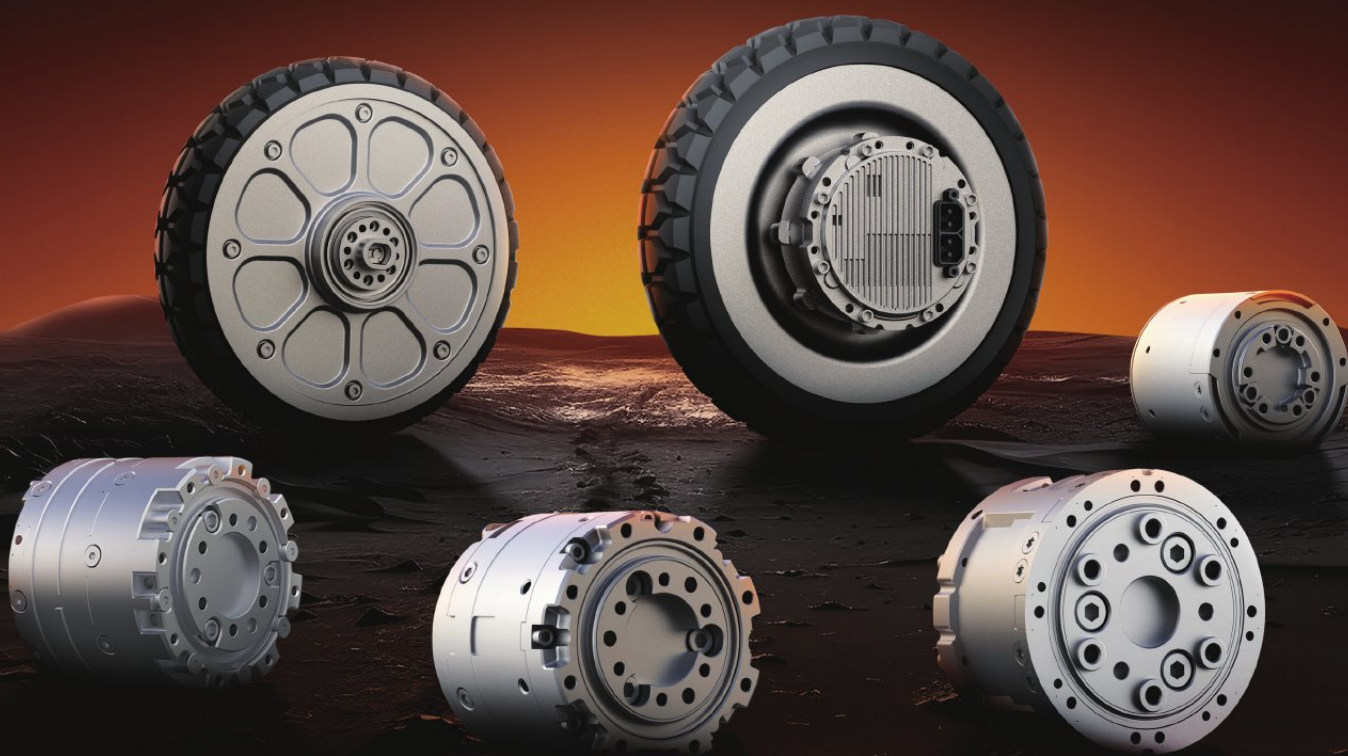


核心优势

- ▶ **运动能力出众：** 机器人配备强化学习运控模型和拟人化步态，完美适应人类工作空间，在工业产线、物流园区、库房、甚至野外环境自由穿行，极大提高了机器人的应用范围。
- ▶ **负载能力强大：** 机器人配备高性能关节，赋予其单臂负载 30kg、双臂负载 40kg 的能力，堪比成年男性的工作能力，使机器人具备工业化作业的能力。
- ▶ **协同运动突出：** 通过运动控制技术使双臂、整机姿态、整机重心等实时调整，完美适应各类任务，出色的协同运动能力，使机器人适合更广泛的任务。
- ▶ **感知执行出色：** 通过搭载多模态感知和 AI 大脑，使其具备自主巡航、目标识别、环境理解和任务分析执行等能力，从而

CHAMP 冠军系列一体化关节

为机器人提供强劲且高效的核心动力



CHAMP 冠军系列动力单元

明星产品

CHAMP P65 关节模组



- 48N·m 峰值扭矩 高能输出
- 轻至520g 极致轻巧
- IP54 防护等级
- 高度集成 一体化设计

CHAMP P85MAX-S 关节模组



- 180N·m 澎湃动力输出
- 轻量化设计 超高力量密度
- IP67 行业级防护
- 多面端口灵活安装

基础参数

	行星一体化关节				轮毂电机	
型号	P55	P65	P65MAX-S	P85MAX-S	W150-S	W190-S
外径 (mm)	57	65	65	86	160	192
高度 (mm)	53	61.8	64.3	66.9	58	83
减速器类型	行星减速机	行星减速机	行星减速机	行星减速机	/	行星减速机
额定功率 (W)	78.5	330	330	706	495	706
额定扭矩 (Nm)	6.5	11.5	21.3	43	3.5	8.7
峰值扭矩 (Nm)	21	48	75	180	11	28.68
重量 (g)	332	520	612	1010	1180 (含轮胎)	1340 (含轮胎)
背隙 (arcmin)	≤20	≤20	≤25	≤20	/	≤20
工作电压 (典型) (V)	24~48(24)	24~60(48)	24~60(48)	24~72(60)	24~72(48)	24~72(60)
编码器	双编码器	双编码器	双编码器	双编码器	单编码器	单编码器
防护等级	IP54	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67
工作温度 (°C)	-20~55	-20~55	-20~55	-20~55	-20~55	-20~55
通信协议	CANFD	CANFD	CANFD	CANFD	CANFD	CANFD

• 所有参数均为实验室环境下测试，产品参数可能随配置不同和产品更新而变化，请以具体交付参数表和实物为准。

核心技术

数据引擎 「物理交互数据飞轮」

数据反哺与进化 (Real)

利用量产机器人在非结构化环境中采集的长尾数据,通过场景重建技术反哺仿真引擎。强化学习算法在具备物理属性的仿真中进行亿万次训练,确保机器人拥有“开箱即用”的超强鲁棒性。



物理级仿真 (Sim)

基于自研开源的 MATRIX 联合仿真平台,深度模拟真实世界的刚体动力学、摩擦系数、软接触模型,确保训练环境与物理世界高度一致。

MATRIX 开源联合仿真平台

MATRIX 是智身科技专为具身智能场景打造的一站式仿真与训练平台,弥合了动力学仿真与高保真感知之间的鸿沟,解决了机器人研发中从虚拟到真实部署之间硬件试错成本高的核心痛点。这意味着,过去需要耗时数月进行的数据采集、调试与训练,现在可在数十小时内完成验证与部署,极大地加速了开发周期。



海量高质量场景资源
支持灵活自定义



整合多类型传感器
轻松接入研发流程



3D 高斯泼溅场景重建
大幅提升 sim2real 一致性

多智能体前沿 「超大规模异构多智能体协同」



超大规模调度

突破通信与算力限制,
支撑数十台机器人高精度编队协同。



全栈异构协同 (Heterogeneous)

打通空地协同、移动与作业的
全链路协作体系。

物理 AI 「可微分物理世界模型」

系统从动作决策到物理建模全程可自动调优,无需人工干预参数校正,让机器人在陌生环境中也能通过跨模态理解,把复杂指令拆解成标准化执行动作,实现自主作业。



开源社区 github.com/zsibot

源于顶尖高校,服务全球开发者。现已开放 MATRIX 仿真平台、RoamerX 导航组件及 VLN 链路代码,提供 ROS2 标准接口,有力支持高校科研与二次开发。

行业应用

智身科技始终以科技赋能行业伙伴,打造业内领先的开放平台架构,支持按需拓展与场景定制。秉持「AI + N」战略 ——
以 AI 为核、机器人为载体,赋能 N 个垂直行业、N 类复杂场景、N 家生态伙伴,解锁人机协同无限可能。



电力巡检



园区巡逻



教育科研



文娱表演



应急救援



地震救援



农业巡田



物流运输



公众号



视频号



抖音号



小红书



github

☎ 服务热线：400-6867-685
✉ 邮箱：bd@zsibot.com
🌐 官网：www.genisomai.com

📍 北京：海淀区农科院西路6号C1栋
江苏：苏州市吴中区域城南街道南湖路58号3幢5层

Copyright © 智身科技 版权所有

本手册所提及的产品参数、技术指标、功能描述、应用场景及合作政策等内容，均为智身科技基于发布时的产品版本、技术水平及市场情况提供的参考信息，请以实际为准。智身科技保留因笔误、产品迭代等调整参数 / 内容的权利。