

UniX AI

优理奇科技

致力于成为

世界领先的具身智能科技公司

Everyone should have a robot

产品介绍

Wanda 2.0

第二代全尺寸轮式双臂通用机器人

外观全面升级，智慧人形。搭载世界首个量产级八自由度仿生臂、自适应智能夹爪，基于多模态语义关键点和高效轨迹模仿学习框架，实现八自由度机械臂与夹爪丝滑执行和场景泛化能力，模拟人类感知与行动的自然性。

全尺寸等身

全尺寸等身机器人
身高1400-1680mm

23个高自由度关节

可应对空间狭窄、任务复杂的多
场景操作

高算力

配备强大的边缘计算(支持最高算力可
达275TOPS) 适合AI感知和实时控制

头部2个自由度

旋转角度 $\pm 90^\circ$ ，俯仰角度 $\pm 30^\circ$

最小通过宽度75cm

垂直升降

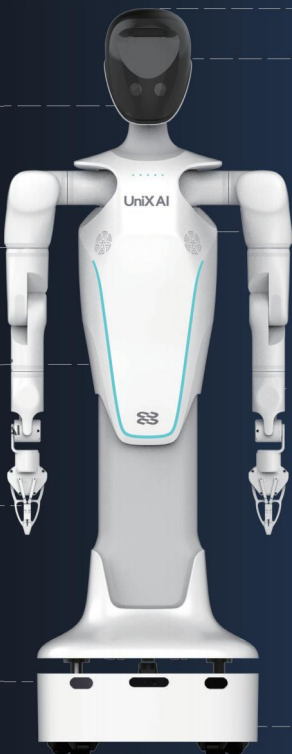
升降高度：280mm

末端执行器

仿生两指夹爪

高密度电池

续航时间：8-16小时



感知系统

高清双目相机和RGBD摄像头

智能语音交互

环形六麦
双喇叭

8DoF仿生臂

双臂负载：12Kg
单臂最大臂展：982mm
重复定位精度： ± 0.5 mm

底盘系统

差速驱动底盘
360°激光雷达
超声波传感器
底盘最高移动速度：1.5m/s
RGBD摄像头

Panther

全新一代全尺寸轮式双臂通用机器人

全新一代全尺寸轮式双臂通用机器人Panther在配备34个高自由度关节的同时搭载全球首个量产级8自由度仿生机械臂与自适应智能夹爪，采用全向四转四驱底盘，实现更灵活自由的机动性能。相比上一代，Panther实现80cm上半身升降并支持触地作业；更广的头部视野与底盘的横移/原地旋转，让机器人在门店、走廊、工位等复杂环境中移动更顺滑、取放更稳；配合48V平台升级，整机输出更充沛，爆发动作与高速控制的稳定性显著提升。全新动力架构与一体化设计语言，以更强机动性、更大作业边界与更高稳定性，重新定义高性能具身智能机器人在复杂环境中的行动方式。

全尺寸等身

全尺寸等身机器人
身高1600-1750mm

34个高自由度关节

可应对空间狭窄、任务复杂的多场景操作，
可适配灵巧手，空间通过应用性更强。

高算力

配备强大的边缘计算(支持最高算力可达
2070TOPS)适合AI感知和实时控制

头部2个自由度

旋转角度 $\pm 90^\circ$ ，俯仰角度 $+20^\circ/-86^\circ$

最小通过宽度65cm

垂直升降

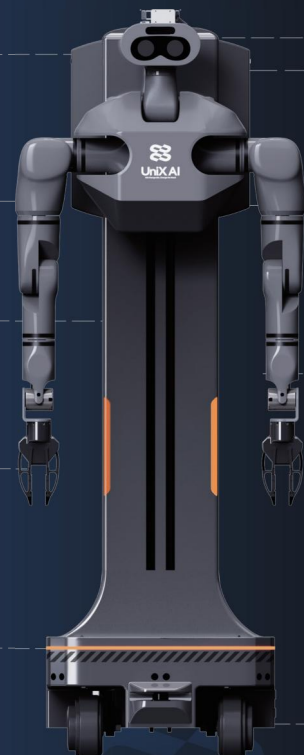
升降高度：600-800mm

末端执行器

仿生两指夹爪

高密度电池

续航时间：6-12小时



感知系统

顶部3D激光雷达(选配)
高清双目相机和RGBD摄像头

智能语音交互

双喇叭
环形六麦

8DoF仿生臂

双臂负载：12Kg
单臂最大臂展：982mm
重复定位精度： ± 0.5 mm

底盘系统

四转四驱全向底盘
前后360°激光雷达
超声波传感器
底盘最高移动速度：2m/s

硬件



头部全知视野，活动范围更广阔

- 头部搭载高清双目相机
- 头部搭载RGBD摄像头
- 旋转升级至180°，轻松扩展视野，提升环境扫描与互动灵活性



自适应智能夹爪，精准握持

- 欠驱设计，轻松应对多种形状与大小的物体
- 刚性和柔性精细操作，毫秒级精准控制，均匀发力，直中核心



静音底盘，复杂环境避障

- 底盘配备超声波雷达、激光雷达、RGBD相机组成综合感知系统，完成复杂场景中的精准避障



世界首个8DoF仿生手臂，执行器全栈自研

- 肩、肘、腕按照“4+1+3”分配，路径规划便捷
- 兼具大臂展、高爆发、力矩及轨迹精确控制等优点
- 末端重复定位精度 $\pm 0.5\text{mm}$ ，稳定完成多种智能抓取
- 采用高强度、低密度材料，单臂负载6kg

软件



机械臂

- 稳定而鲁棒的元操作



OS

- 长序列操作能力



SLAM

- 垂域大模型



Motor

- 场景需求大模型底座



AI

- LLMs / LVMs / LMMs

- 数据示教平台

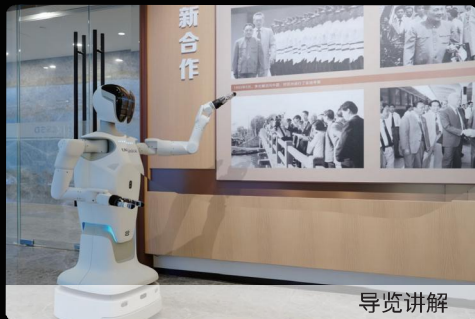


Sensor

- 深厚行业积累

场景展示

覆盖家庭、泛商业服务场景



导览讲解



养老陪伴



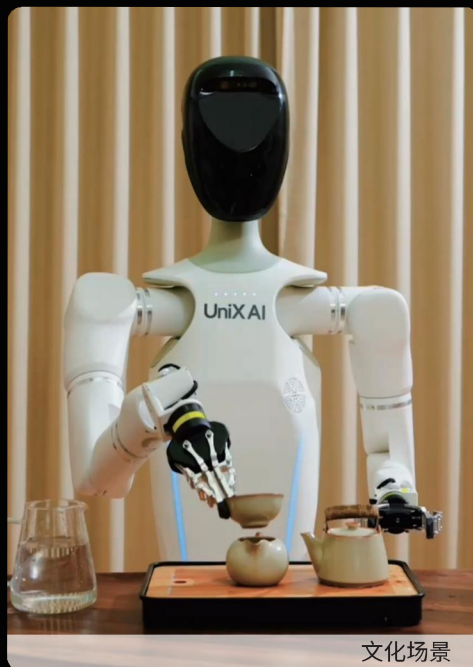
零售场景



物业安防



家庭服务



文化场景



迎宾接待



酒店服务



科研教育



娱乐场景



释放科技的无限可能
为人类创造更美好的生活体验

企业愿景

以创新科技构筑人类智能新世界

企业使命

把具身智能世界带给每个人每个家庭
让生命更精彩



团队介绍

杨丰瑜

创始人&CEO

- 耶鲁大学博士，密歇根大学计算机科学与商业学士，北美计算机协会杰出本科科学家(密歇根大学首位)，师从耶鲁大学世界级机器人操作专家Aaron Dollar、耶鲁大学世界级机器人感知专家Alex Wong
- 视触觉领域世界级专家，世界第一个多模态触觉大模型UniTouch的第一作者，被世界计算机视觉和模式识别顶级会议CVPR 2024接收
- 以第一作者构建世界上最大的视触觉数据集Touch and Go，它是训练和测试视触觉预训练模型重要的基准和数据集之一
- 在CVPR、ICCV、ECCV、NeurIPS等计算机顶会上发表了论文15篇+
- 2024年福布斯中国30 Under 30



UniX AI拥有超过100人的研发团队，覆盖结构、电子、算法、深度学习等领域，在研发、机器人操作算法、感知技术、远程操控等方面拥有丰富经验，更具备百万SKU号可迁移量产经验的实操人员以及在实验室进行世界最前沿研究的国际一流学者。

ROBOT FOR ALL.

全栈式 全球技术视野





Unix AI

Robot For All.

了解更多请登录

商业合作

销售联系

服务热线

www.unix-group.ai

business@unix-group.ai

sales@unix-group.ai

400 756 1299

