

关于我们

RoboScience机器科学成立于2024年12月，是全球领先的通用具身智能企业。公司自研具备跨本体泛化操作能力的Visics通用具身大模型和可微多模态物理仿真引擎RoboMirage，高效利用海量“仿真+视频”数据进行预训练，通过软硬一体技术路线，打造可自主执行复杂任务的下一代具身机器人。

公司在北京、深圳、苏州、杭州设有研发和生产中心，集结来自斯坦福、中科大、新加坡国立、清华、浙大等顶尖学府，以及苹果、字节、腾讯、大疆、商汤等头部企业的顶尖人才，以技术实力重塑具身智能领域的发展范式。

公司已获多家顶级CVC和头部财务机构的投资及产业支持，并与多家机器人本体、灵巧手公司展开合作，提供面向零售、物流、工业、康养服务等行业的安全、智能的解决方案。

ICRA 2025 机器人操作与运动
最佳论文奖
★★★★★

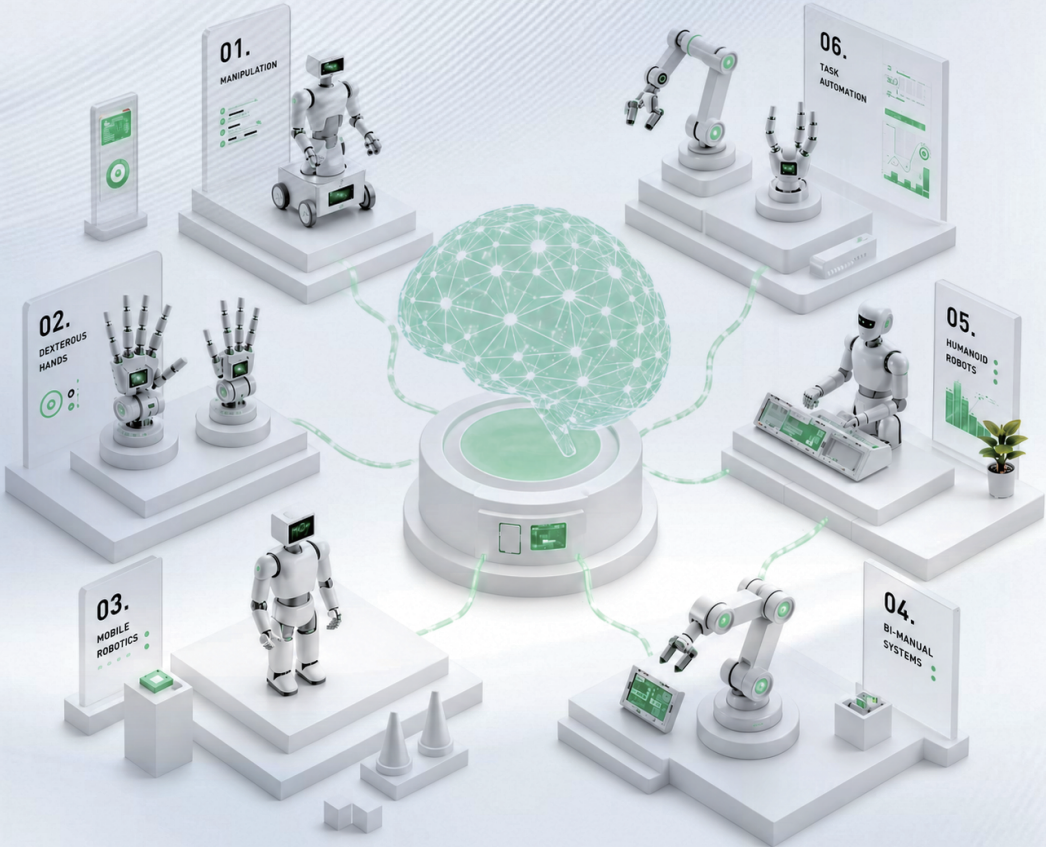
ICRA 2026 机器人操作与运动
最佳论文奖提名
★★★★★

RSS 2023 最佳系统论文奖提名
★★★★★

IROS 2025接触与冲击感知操作
workshop最佳演示奖决赛入围奖
★★★★★

RoboScience 机器科学

RoboScience 机器科学



联系我们

- ✉ contact@roboscience.ai
- 🌐 <http://www.roboscience.co/>
- 📍 深圳 | 广东省深圳市宝安区海城路 5 号前城中心29F
- 北京 | 北京市海淀区海淀大街 35 号 鼎盛大厦310
- 杭州 | 浙江省杭州市上城区钱江路 509 号中国元谷杭港科技大厦1301
- 苏州 | 江苏省苏州市高新区竹园路 209 号中国苏州创业园4号楼1F

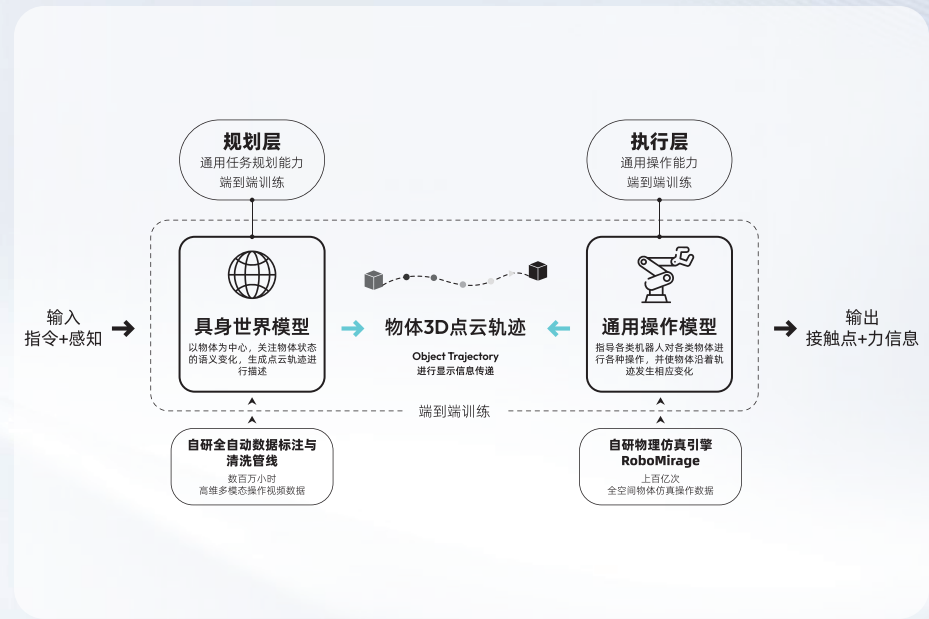


扫码关注公众号

自研通用具身大模型
构建全球领先的自主操作机器人

Visics 通用具身大模型

// 实现本体、物体、任务三大维度泛化



Visics通用具身大模型融合「具身世界模型」和「通用操作模型」两大核心引擎，创新性地引入Object Trajectory作为中间接口，并以物体的连续3D点云轨迹进行表征。

上层「具身世界模型」负责认知和预演物理轨迹，下层「通用操作模型」负责将轨迹转化为不同机器人的物理控制信号，实现了高层语义与底层物理规律的完美解耦，并分别用海量互联网视频及仿真数据进行预训练。

自研可微多模态物理仿真引擎RoboMirage

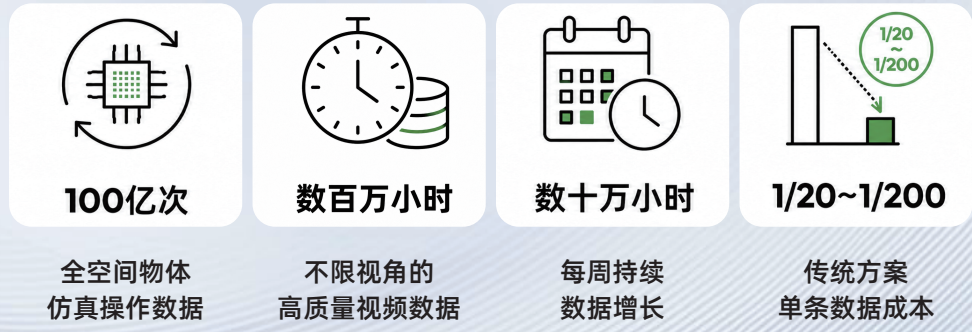
// 最精确、最适合具身智能的可微多模态物理仿真引擎



「仿真+视频」数据飞轮

// 从人力堆砌转向算力驱动，高效突破具身数据瓶颈

公司以自研高精度可微多模态物理仿真引擎RoboMirage为核心，结合全自动视频数据标注与清洗管线，构建了「仿真+视频」双数据飞轮。这一体系将单条数据的获取成本降至传统方案的1/20~1/200，同时以每周数十万小时的增速持续扩展，从根本上突破了数据规模与成本的双重瓶颈。



自研本体 强大空间适应性，高度灵活操作能力

即将发布 敬请期待

