

关于我们

灵巧智能（DexRobot）成立于2024年，由上海人工智能研究院重点培育孵化，核心团队深度融合机器人技术、先进算法模型、精密运动控制等领域的全球顶尖科学家与资深产业专家，并依托上海交通大学在科研创新与人才培养方面的卓越优势，持续推进**具身智能与灵巧操作核心技术的突破与产业化落地**。公司已量产 DexHand021 系列三指、五指灵巧手及 DexCap 穿戴式遥操数据采集系统，并深度参与国家人工智能应用中试基地（具身智能）建设。

全系列全场景灵巧手

DexHand021 S

8自由度 · 全感知 · 全开源 · 具身入门

DexHand021 S 三指灵巧手主打“低成本高性能”，其采用创新的刚柔耦合传动专利设计，通过特殊编织柔性绳索实现仿生自适应抓握，抓握力可达 **22N**，支持 **8** 自由度灵活操控，可稳定抓取常见物品并灵活操控简单工具。



DexHand021

19自由度 · 23个传感器 · 智能温控 · 开箱即研

DexHand021 五指灵巧手是具有 **19** 个自由度的工业级量产五指三关节灵巧手，内置 **23** 个传感器，可通过视觉伺服和穿戴设备实现单手玩魔方、一手抓多物、使用常用工具等功能，兼具可靠性、高集成、强兼容、易维护、低功耗、多模态 等特点。



DexHand021 Pro

22自由度 · 腕手一体 · 全掌感知 · 双向绳驱

DexHand021 Pro拥有 **22**自由度仿生架构，双绳驱系统，腕手协同控制 和 集成端侧算力 四大核心创新，可实现多尺度连续可微动态控制与全向三维空间操作。配合全掌感知系统，可精准地完成类人类手指高速化精细化操作以及爆发性抓取任务。独特的腕手协同控制技术扩展了30%操作空间，可精准复现人类腕部自然运动范围。通过双绳张力实时反馈与高分辨率触觉传感器联动，在多维运动与外力干扰下仍能保持稳定操作，是最接近人手运动方式的五指灵巧手。



了解更多讯息



灵巧智能公众号



灵巧智能小程序



灵巧智能官网

联系电话：400-999-9052

地址:上海市闵行区紫星路588号2号楼701

官方邮箱：info@dex-robot.com

系统化数据采集方案

DexCanvas 真人数据采集

普适规模 · 多维感知 · 力学洞察 · 开放生态

DexCanvas 灵巧操作数据集包含 **30亿** 帧真实与合成混合数据，基于 **70** 小时人类操作演示并附带物理验证的力信息标注，涵盖 **21** 类操作动作，可用于力感知灵巧操作和跨手型技能迁移研究。



DexCap 穿戴式遥操数据采集系统

高自由度 · 高精度 · 快响应 · 触觉反馈

DexCap穿戴式遥操数据采集系统是 **全球首款**专为人形机器人训练的**工业级全身数据采集终端**。产品集成 **65** 自由度高精度传感器与下肢IMU，操作者通过穿戴外骨骼远程控制机器人，系统即可通过遥操作生成高频、高保真的真机数据，有效缓解具身智能领域高质量操作数据稀缺的瓶颈，为具身智能灵巧操作模型训练提供坚实的数据基础。



DexTele 遥操作数据采集系统

高精度 · 低延迟 · 开机即用

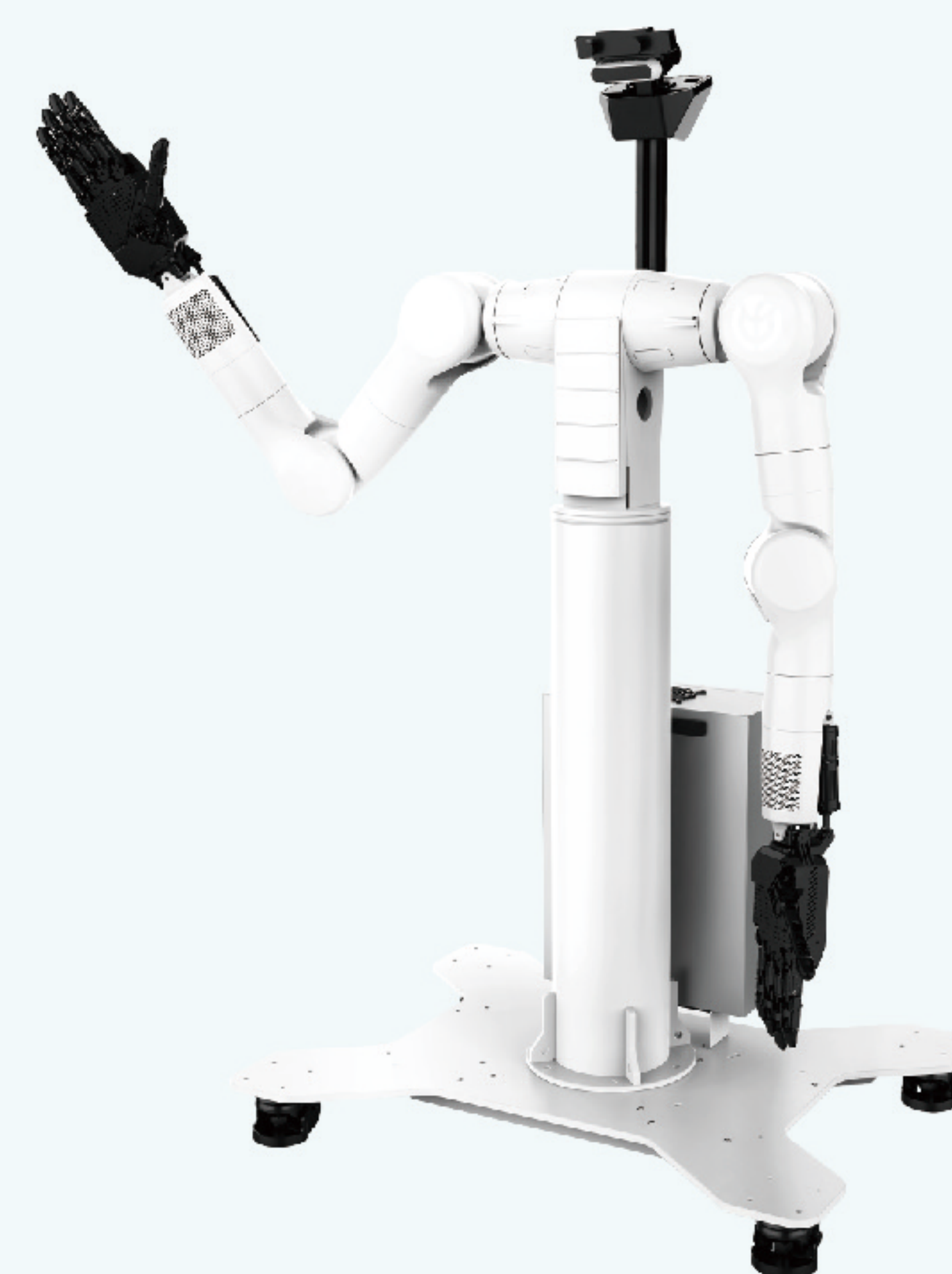
系统深度融合遥操作设备、力控人形机械臂、高自由度灵巧手及专业数据平台，开机即用无需对结构、电气、通信、遥操作算法及数据进行二次开发。支持在全域范围内以高精度、低延迟的方式完成复杂姿态的遥操作与多模态数据采集任务，覆盖触觉、关节、位姿、视觉、深度等多模态数据维度。

核心功能

- 低延迟遥操作：毫秒级同步响应，保障动作执行精度。
- 多模态数据采集：同步采集触觉、关节、位姿、视觉、深度等多维数据。
- 全流程数据管理：支持数据标注、清洗、质检及多格式导出。

应用场景

- 数采实训中心：快速搭建标准化多机位采集环境，支持多机并行采集。
- 数据基础设施公司：多模态结构化数据无缝对接训练 pipeline，降低采集门槛。
- 科研高校与职业院校：开机即用，聚焦算法研究与课程教学。



了解更多讯息



灵巧智能公众号



灵巧智能小程序



灵巧智能官网

联系电话：400-999-9052

地址:上海市闵行区紫星路588号2号楼701

官方邮箱：info@dex-robot.com