

基于「世界模型」+「强化学习」

打造机器人“通用大脑”与“操作智能”

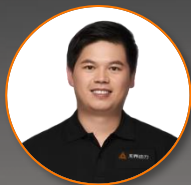
助力全球具身产业落地



无界动力聚焦于构建机器人“通用大脑”与“操作智能”



无界动力
ANYVERSE DYNAMICS



张玉峰 创始人 & CEO

核心技术研发 & 国际化商业布局与产业落地完整经历
深厚技术能力 + 工程化管理能力

- 前地平线副总裁、智能汽车事业部总裁、地平线董事、EMT成员；产研与业务一号位，从0到1构建智能驾驶整体产品体系，带领千人团队实现从新技术突破到中国自主品牌乘用车辅助驾驶市场份额第一，累积交付超1,000万套软硬件方案；主导与比亚迪、长安、大众、大陆、博世、电装等多起海内外深度战略合作
- 先后任职于SONY、ARM等全球顶尖科技企业总部从事研发管理工作，具备深厚的底层技术能力



团队具备前沿技术创新与大规模工程落地能力



团队人数



硕博比例

- 汇聚世界模型、强化学习、多模态大模型等领域具有里程碑贡献的的顶尖科学家和技术骨干
- 具备稀缺的千万套复杂AI软硬件系统量产交付经验的研发和工程团队



合作伙伴与资本市场的高度认可

面向全球市场的具身智能解决方案



中、德、英、法、韩

顶级财务和产业投资机构阵容



基于隐空间世界模型+强化学习 通用大脑MWA™显著拓展泛化边界

让机器人拥有世界观

认知客观世界物理规律与因果关系
构筑**物理世界认知与未来状态预测**
的核心能力

机器人自主迭代系统



让机器人拥有价值观

基于强化学习试错、解决、奖励
获得**对世界施加影响的策略能力**

隐空间世界模型

Latent Space World Model

强化学习

Reinforcement Learning

MWA™:

基于双世界模型架构的闭环强化自主进化系统



世界模型解决了具身系统的
两大核心问题：

通过未来场景预测，实现更精确的动作规划

通过云端闭环仿真，实现更高效的模型训练与评估

MWA™ 登顶具身智能权威榜单



登顶具身智能权威榜单 RoboCasa

75.2%

RoboCasa GR1 TableTop

MWA™ 具身通用大脑在由斯坦福大学等顶尖机构联合发起的具身智能权威榜单 RoboCasa GR1 TableTop 中，以 **75.2%** 的平均任务成功率刷新行业纪录、荣登全球第一，超越英伟达 GR00T-N1.6、大晓机器人 ACE-EGO-0、小鹏 DIAL、高德 ABot-M0 等行业主流模型。

相比第二名模型任务成功率提升 **2.4%**，同时在多步骤连贯操作、受限空间物件拿取、零散物件精准拾取等高频难点任务中表现尤为突出。



METHOD	AVG. SUCCESS RATE
MWA™ - WALA	75.2
ACE-EGO-0	72.8
DIAL	70.2
ABot-M0	58.3
GR00T-N1.6	47.2

立足真实场景与需求 交付软硬一体、高效可靠的具身智能解决方案

K01



K15



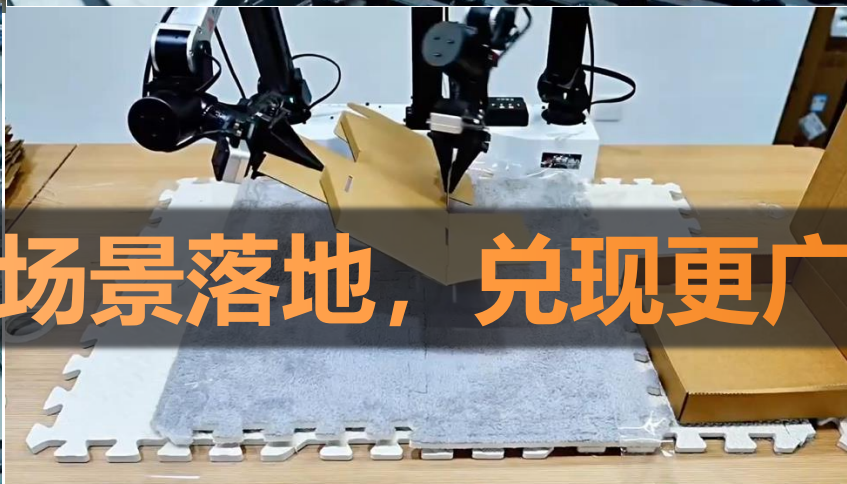
工业级欧盟 CE 全指令5项认证

- 深度耦合「隐空间世界模型」与「强化学习」
- 构建机器人“通用大脑”与“操作智能”
- 突破手、眼、脑协同的关键瓶颈
- 软硬一体、高效可靠的具身智能解决方案

7亿
全球市场订单

4个
落地场景

工业-汽车零部件 商业-咖啡服务
工业-国际能源 商业-酒店清洁



跨领域真实场景落地，兑现更广泛商业价值



扫码关注微信公众号

