

■ LS-Tac

• 视触觉感知透视皮肤传感器

LS-Tac是潜空间自研的透视皮肤传感器，可同步获取近距离视觉与触觉信息，为机器人提供更精准的环境感知能力。针对纯视觉方案中执行器末端易受遮挡、操作精度受限的问题，LS-Tac通过视触觉融合感知，实现更稳定、更可靠的精细操作。

围绕LS-Tac，潜空间打造了从传感器、数据采集、模型训练到端侧部署的全链路视触觉解决方案，包括视触觉夹抓系统、UMI数据采集装置、视触数采平台、VTLA模型以及采训推一体平台。充分发挥视触觉融合感知优势，帮助机器人实现更精准、更稳定的精细操作。



• 优势亮点

复杂环境作业：视触觉融合，抗遮挡、抗光影，复杂环境作业稳定性强

高精度低时延：自研透视皮肤视触觉传感器，感知精度高、响应时延短

高效开发验证：仿真与真机一致性验证，Sim2Real快速迁移，缩短应用落地周期

统一底座支撑：从数据生产、模型开发、仿真训练到真机部署的一站式解决方案

• 应用场景

工业精密操作：精密零件装配、插拔对位、柔性物料分拣与组装等

复杂环境作业：受限空间、有遮挡、弱光环境下的精准抓取与操作

科研教育实训：具身智能教育实训，搭建视触觉算法科研验证平台

服务架构场景：家庭物品整理、易碎品柔性操控、食品穿串加工等



让具身智能赋能千行百业

电话：16602709045

邮箱：marketing@lsei.cn

地址：武汉市东湖新技术开发区高新大道770号
光谷科技大厦A座19层



官方公众号



客服小助手

智脑引领·具身随行



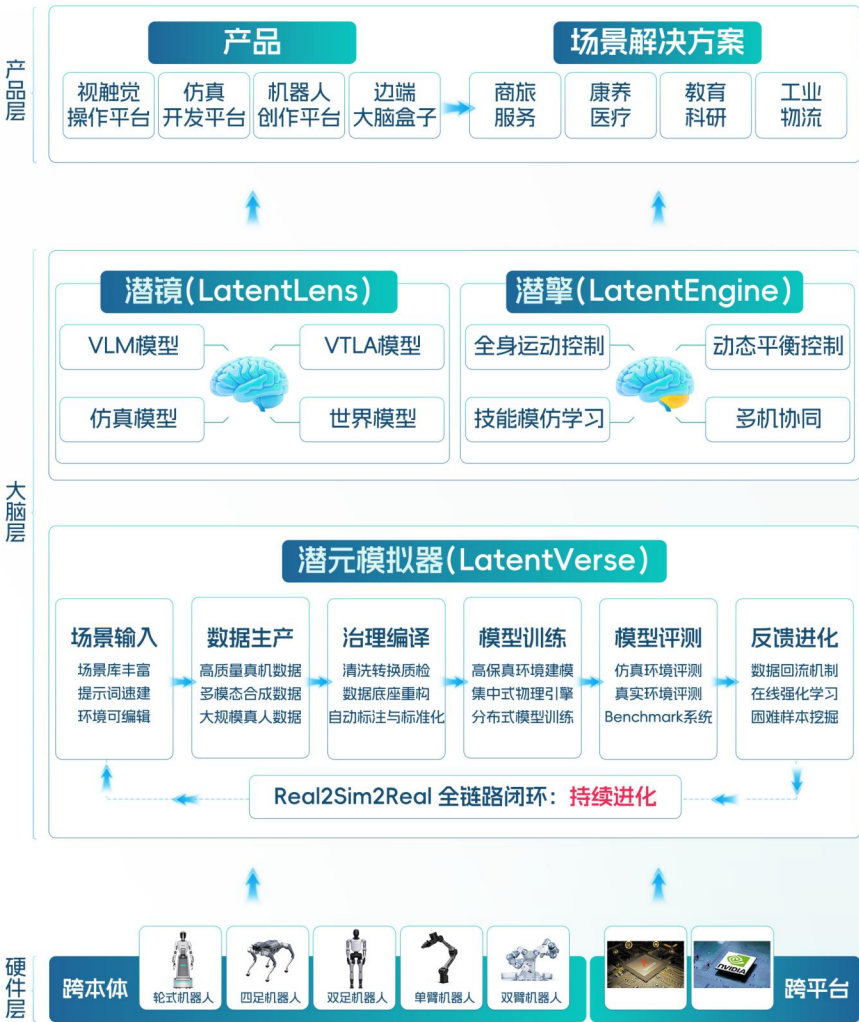
潜空间具身智能(武汉) 科技有限公司

构建通用具身智能大脑，提供软件平台基础设施



■ 企业介绍

潜空间具身智能（武汉）科技有限公司（简称“潜空间”）由北京大学武汉人工智能研究院孵化成立，专注于构建通用具身智能大脑，提供软件平台基础设施。公司致力于打造集决策大脑、运控小脑、软件平台一体化的具身智能技术底座，推动感知、决策与执行的深度融合，让机器人从“能动”走向“好用”。

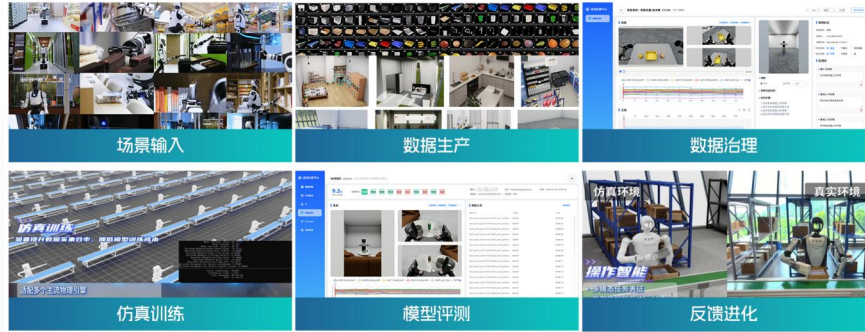


■ 核心能力

潜空间以“让具身智能赋能千行百业”为使命，通过提供一站式、跨平台、全场景的具身智能科技与服务，助力突破行业当前“硬件强、软件弱”的核心瓶颈，加速具身智能在真实场景中的规模化落地应用。

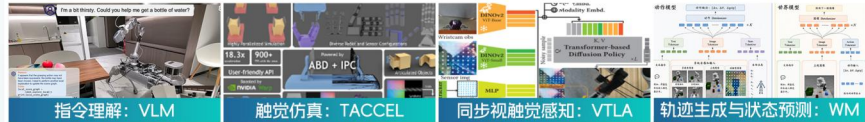
■ 潜元：一站式具身智能通用模拟器

将开发应用门槛从“专家级”降低至“配置级”，将开发应用周期从数周缩短至数天



■ 潜镜：视觉同步机器人认知决策

视觉同步多模态感知与现代学习框架相结合,实现更精确、更强适应性的机器人认知决策



■ 潜擎：环境自适应机器人运动执行

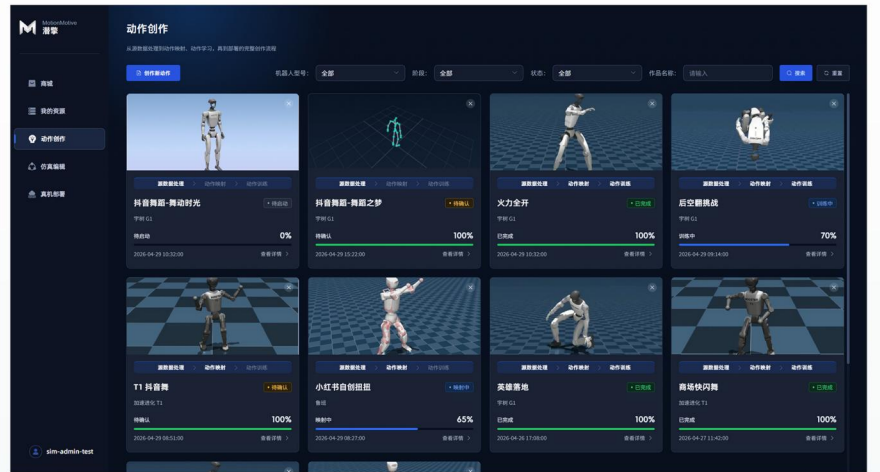
高容量架构的流匹配策略,实现从专家模型到统一策略的动作生成与异构高动态运动扩展



■ MotionMotive

■ 人形机器人通用动作创作平台

MotionMotive采用可视化交互设计，用户无需编写代码，输入文本、视频、音乐或动捕数据，即可完成动作生成、表演编排与真机部署。平台将复杂动作编译为可组合的动作单元，能自动适配不同机器人本体，真正做到“一次创作，多本体运行”。



■ 优势亮点

多模态动作生成: 文本、视频、音频、动捕数据多模态输入，无需代码即可生成动作
独创舞台编排: 舞台级编排与多机协同，可视化姿态精修，零基础完成专业舞台编排
主流厂商覆盖: 同一动作方案可无缝适配不同型号机器人，覆盖目前主流机器人厂商

■ 应用场景

商业展演: 实现舞蹈动作提取、模型训练、节目编舞、多机协同的表演调度
智慧康养: 机器人日常陪护、药品递送、情感陪伴、安全监护、锻炼辅助等
科研教育: 教育培训赋能、课程体系建设、联合实验室建设、本地人才培养