

触觉传感找赛感



赛感科技（深圳）有限公司

SYCSENSE TECHNOLOGY (SHENZHEN) CO., LTD.

邮箱: sl@sycsense.com

官网: www.sycsense.com

地址: 深圳市南山区粤海街道科技园社区
高新中一道长园新材料港 1 栋 4 楼



商务对接
企业微信



微信公众号



微信视频号

高性能柔性触觉传感器 及电子皮肤技术创新引领者

Driving innovation in high-performance flexible tactile sensors and electronic skin technology.

专注离电核心技术，赋能下一代智能感知

企业简介

COMPANY OVERVIEW

感知万物 智触未来

赛感科技(深圳)有限公司,是全球领先的离电型传感技术创新企业,专注新一代高性能柔性触觉传感器、机器人电子皮肤的研发、生产与销售。公司技术源自南方科技大学超柔性电子学实验室,在材料、结构、器件、系统上实现了全链条关键技术创新,产品具备高灵敏、大量程、快响应、高线性等优势,广泛应用于人形机器人、消费电子、汽车电子、医疗健康、AI 玩具等领域。

企业文化



使命
让世界因感知而喜悦



愿景
成为全球领先的触觉传感企业



价值观
成就员工,赋能客户,创新担当,同心致远

核心竞争力

源头创新

自研核心离电材料体系,拥有完全自主知识产权

性能优异

解决了柔性传感器高灵敏、大量程、高线性不可兼得的难题

电子皮肤

支持大阵列灵活定制,曲面蒙皮的柔性电子皮肤

科技创新

TECHNOLOGICAL INNOVATION

硬核研发,源自南科大



研发团队

20+ 博士及博士后
组成核心研发团队



技术支撑

南方科技大学
超柔性电子学实验室



专利布局

17+ 项核心专利
覆盖材料、器件、算法

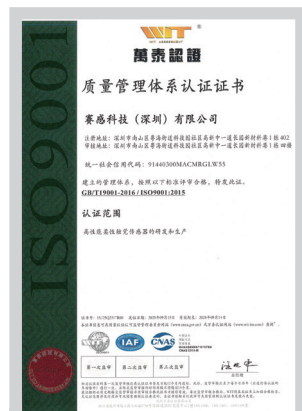


产学研合作

与多所高校及
科研机构建立合作关系

全球首条离电型
柔性触觉传感器量产线

年产能超过 **1** 亿件



ISO9001 认证



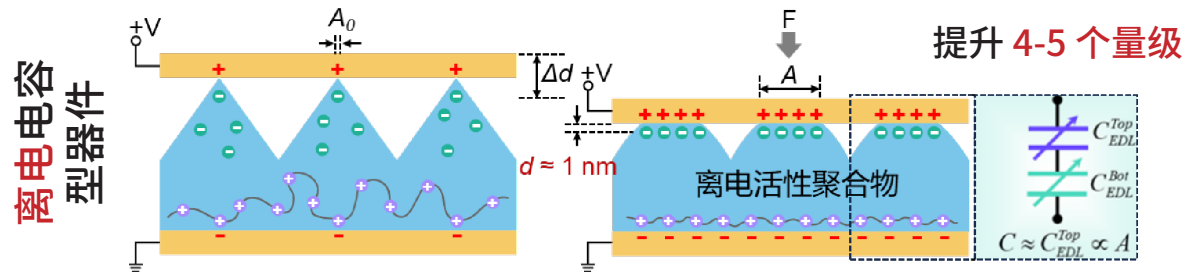
欧盟 CE 认证



美国 FCC 认证

离电型纳米界面电容传感技术

IONTRONIC NANO-INTERFACE CAPACITANCE TECHNOLOGY



软材料界面接触 + 双电层电容原理

赛感离电技术是采用离子和电子导体的双电层界面耦合效应，将机械刺激等物理信号转化为电信号的新型传感技术。该技术突破了传统传感技术的物理极限，完美解决了“高灵敏、大量程、高线性”三者不可兼得的问题，是目前新一代触觉感知方案。

相对传统电容技术方案，赛感离电技术方案有 4-5 个数量级电容密度的提升，并且离电技术还具备对压力、温度、湿度、拉伸等多模态触觉的感知能力。赛感离电技术实现的高密度大阵列的柔性电子皮肤解决方案，除人形机器人、陪伴机器人、仿生机器人、工业机器人以外，在消费电子、医疗健康等领域也具备广泛的应用场景。

产品特点

01

高灵敏、宽量程

02

高分辨、快响应

03

低检测限、高信噪比

04

多模态、精确计量

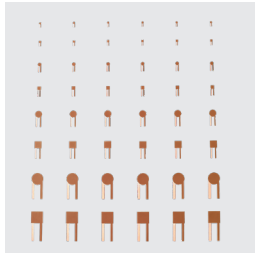
05

柔性电子皮肤阵列、可灵活定制

传感器产品线

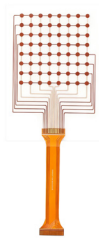
SENSOR PRODUCT LINE

触觉传感器 (SmartSensor 系列)



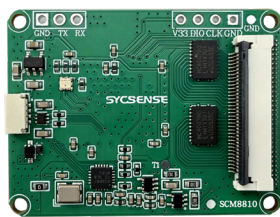
宽量程：0-2 MPa	高线性度：> 0.997
低信号漂移：±1% FS	高寿命：> 1000 万次
超薄柔性：厚度< 0.5 mm，可弯曲柔性贴附	

触觉传感器阵列 (SmartMatrix 系列)



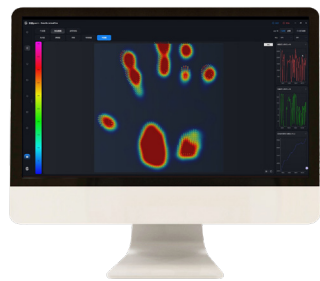
超高灵敏度：最小分辨 1g 细微压力
多维感知：同步识别压力、纹理、软硬、形状
高信噪比：信号纯净无杂波，识别精准
大面积可定制：线性度、重复性、迟滞表现优异，阵列间差异小
高耐用性：弯折 10 万次性能稳定

数采模组 (SmartAgent 系列)



高分辨率、宽量程、高线性度
多通道、高采集频率、无串扰
小尺寸、可级联、可定制化
共地 / 行列电容信号采集
标准数据接口

数据分析软件 (DataTerminalPro 系列)



支持多种数据展示
支持复杂数据分析处理
多种滤波算法选择
可自定义画布映射关系

电子皮肤解决方案

ELECTRONIC SKIN SOLUTION

人形机器人（Humanoid 系列）



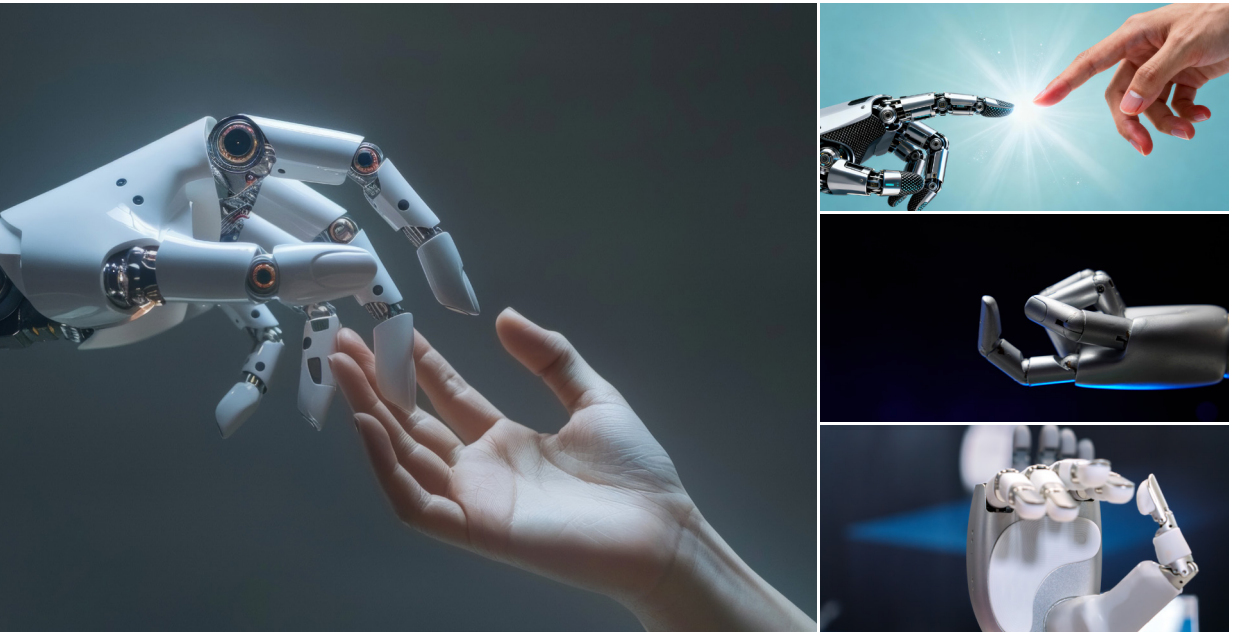
方案介绍

赛感人形机器人触觉方案，以柔性电子皮肤为核心，覆盖足底、躯干、手臂等全身关键区域，实现多点位压力感知、碰撞检测、步态反馈与环境交互感知，为整机提供全域触觉反馈，提升人形机器人运动稳定性、环境适应性与人机交互安全性。

性能特点

-  **全域触觉覆盖：**覆盖足底、躯干、手臂等全身区域，实现无死角感知
-  **柔性曲面适配：**可贴合复杂曲面，弯折拉伸不影响性能
-  **多维触觉感知：**压力分布、接触姿态、碰撞冲击实时监测
-  **高同步低延迟：**多区域数据同步传输，响应快、一致性好
-  **高耐用抗干扰：**适应机器人运动工况，长期稳定可靠

灵巧手 (SHand 系列)



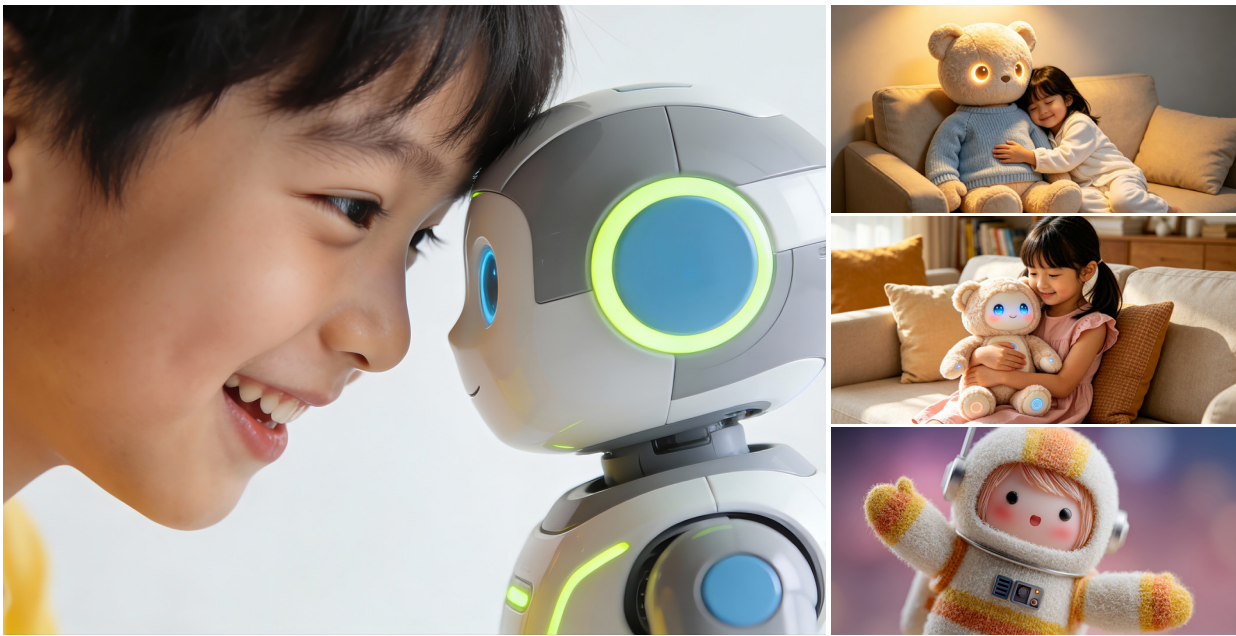
方案介绍

赛感灵巧手触觉方案，面向机器人末端精细化操作需求，采用高密度柔性触觉传感阵列，可精准识别接触压力、纹理、软硬、材质等信息，配合实时力控算法，实现柔性夹持、精细操作与物体智能识别，让机器人灵巧手拥有媲美人类的灵敏触觉与自适应抓取能力。

性能特点

-  **超高灵敏度：**精准捕捉细微压力，清晰分辨纹理、软硬差异
-  **快速动态响应：**触觉数据实时传输，可实现快速抓取与精准力控
-  **超薄柔性贴合：**适配指尖曲面，不影响机械结构与运动自由度
-  **信号稳定可靠：**信号抗干扰、耐弯折，长期循环使用，性能稳定一致
-  **易集成轻量化：**体积小、功耗低，可快速嵌入各类灵巧手

陪伴机器人 (CompanionBot 系列)



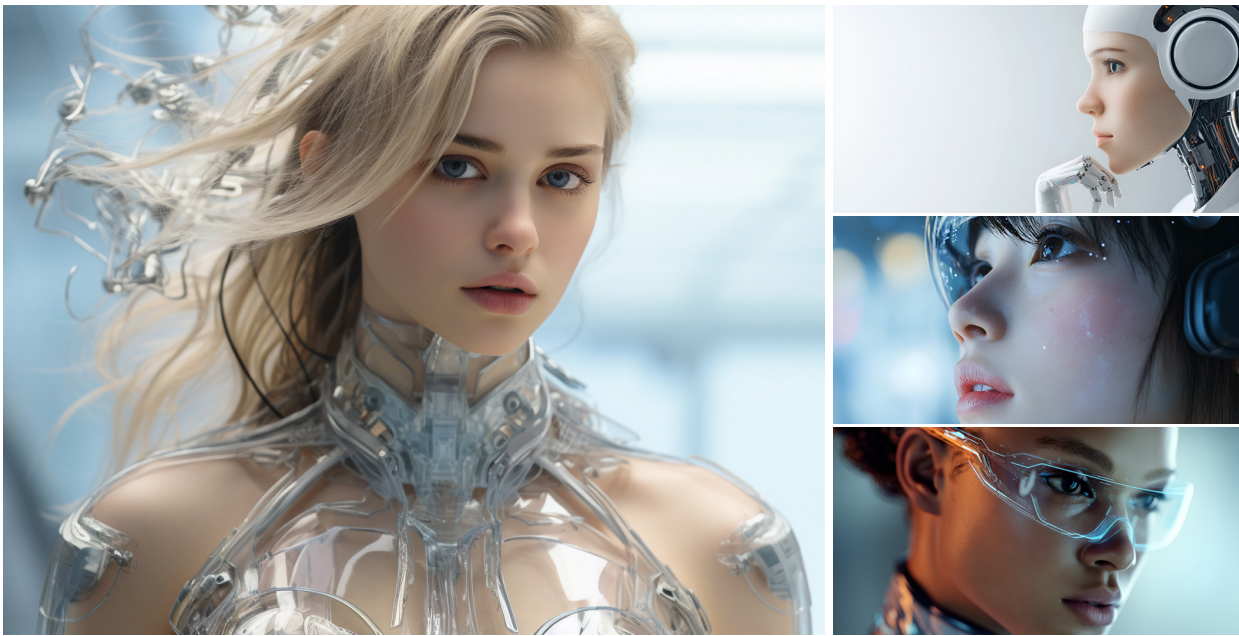
方案介绍

赛感陪伴机器人触觉方案，专为智能玩偶、互动 AI 玩具等陪伴机器人设计，采用柔性低功耗触觉传感器，可精准识别触摸、轻拍、按压、拥抱等多种交互动作，结合 AI 交互逻辑实现情绪反馈、语音响应与动作联动，打造真实感与生命力兼备的智能陪伴体验。

性能特点

-  **超灵敏感知：**适配不同厚度硅胶及毛绒材质，外层包裹下仍可精准识别
-  **多动作智能识别：**精准识别触摸、轻拍、按压、拥抱等交互行为
-  **柔性安全材质：**柔软亲肤，无尖锐部件，适合儿童接触场景
-  **低功耗长续航：**微电流工作，满足电池供电设备的长期待机需求
-  **柔性曲面贴附：**可柔性贴附于各种曲面或异形产品芯体

仿生机器人 (BionicBot 系列)



方案介绍

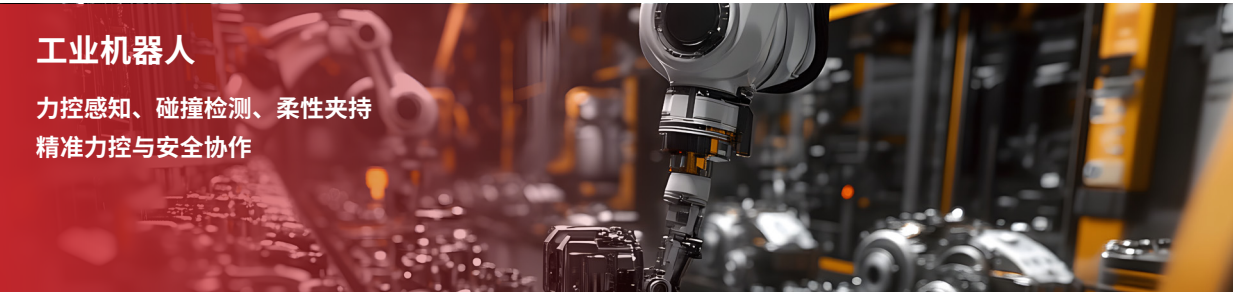
赛感仿生机器人触觉方案，面向高仿真人形、仿生表演机器人打造，采用超薄仿生电子皮肤阵列，高度还原人体皮肤触觉特性，可在仿真皮肤表层下实现压力感知、触摸感应与交互反馈，让仿真机器人拥有真实的“触感”，提升拟人表现力与交互真实感。

性能特点

-  **高仿生触觉特性：**接近人体皮肤灵敏度与感知特性
-  **超薄隐蔽式安装：**可隐藏于仿真硅胶皮肤之下，不破坏外观
-  **触摸精准识别：**捕捉轻触、抚摸、按压等细腻交互信号
-  **柔性可曲面铺设：**适配面部、颈部、躯干等仿生结构外形
-  **高耐用与抗干扰：**适应机器人运动工况长期稳定工作

触觉感知，无处不在

TACTILE SENSING EVERYWHERE



工业机器人

力控感知、碰撞检测、柔性夹持
精准力控与安全协作



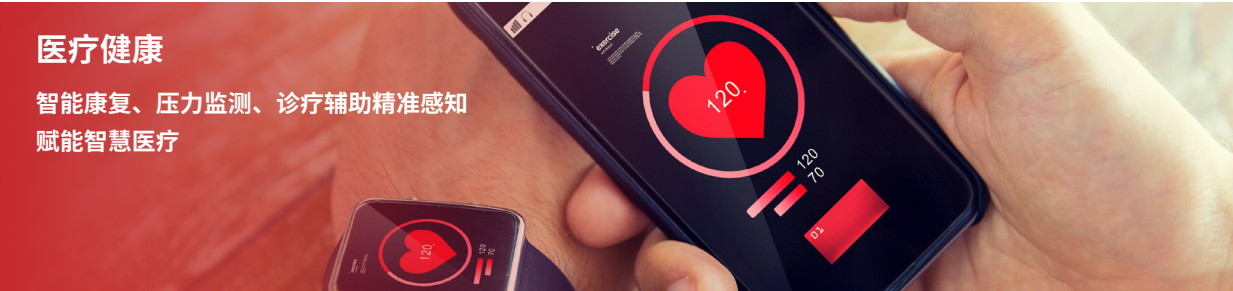
汽车电子

智能座舱、方向盘握持感知、座椅压力传感
智享安全交互新体验



消费电子

手机侧滑键、AR/VR 触控、穿戴交互
沉浸感知、精准触控



医疗健康

智能康复、压力监测、诊疗辅助精准感知
赋能智慧医疗

与技术领航者同行

PARTNERING WITH TECHNOLOGY LEADERS

我们不仅仅是供应商，更是您的技术合伙人

联合开发模式（Co-Development）



为什么选择联合开发？

触觉感知技术具有高度的创新性和复杂性
每个行业的需求独一无二
联合开发可确保解决方案完美匹配您的应用场景