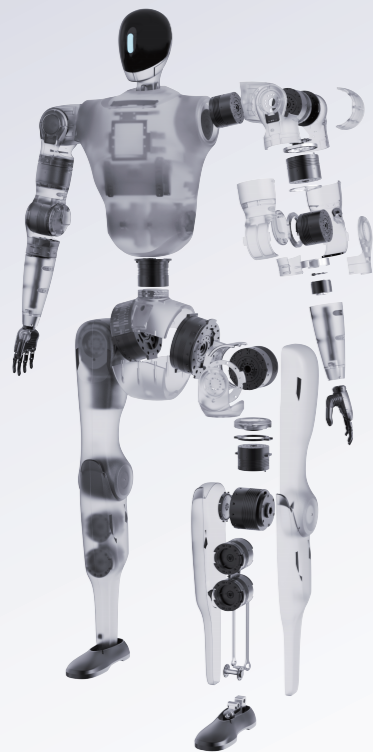
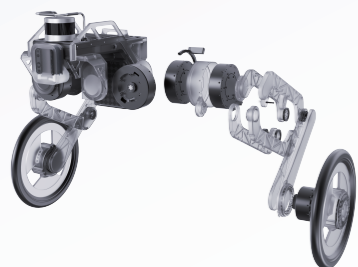




人形机器人的每一次抬臂、转身与行走，都依赖高精度、高响应的关节模组协同完成。作为整机动力与控制的核心单元，关节不仅决定动作是否流畅，更直接影响整机稳定性与安全性。



双足机器人的核心挑战在于动态平衡控制——在单脚支撑、迈步换腿过程中，关节必须在毫秒级时间内完成力控响应，保证整机不倾倒。泉智博关节模组以高精度力控算法与高频通信能力，为双足机器人的稳定行走提供可靠支撑。



四足机器人需要在复杂地形中实现高速奔跑、跳跃转向、动态平衡等动作，对关节的轻量化、高爆发力及高响应速度提出极高要求。泉智博一体化关节模组以轻量化设计和高扭矩密度优势，成为四足机器人动力系统的理想选择。



稳控于心 爆发于行

联系我们

网址: www.motorevo.cn/index.html
产品咨询: sales@mail.motorevo.cn
人事招聘: hr@mail.motorevo.cn
技术支持: support@mail.motorevo.cn
地址: 江苏省无锡市青晏路32号A3-801-802



无锡泉智博 科技有限公司

稳控于心 爆发于行



01

WHO WE ARE

公司介绍



涵盖具身智能

和工业领域等多个领域

无锡泉智博科技有限公司成立于2023年,依托于吉林大学复杂机电实验室,致力于成为国内领先的机器人一体化关节模组解决方案供应商,为具身智能产业提供高可靠性、高稳定性、高爆发力的关键部件。

基于对产业链分工与区域优势的深入研判,我们确立了“一核两翼一基地”的全国性战略布局,无锡作为公司总部所在地,全系列关节模组自研,产能从十万级迈向百万级量产,已获头部人形机器人企业规模化订单;“两翼”北京和深圳,对接顶尖科研与具身智能前沿技术,加速商业化落地;“一基地”重庆,高端制造,承担大规模量产,保障稳定性与成本可控,支撑机器人规模化应用。

公司目前职工总数超百人,其中研发技术人员超50%以上,团队呈现高学历、年轻化特点,硕博学历人员占比高,形成了一支兼具技术研发深度与工程化落地能力的复合型团队。公司核心技术团队合作已超过6年,核心成员均毕业于吉林大学、华中科技大学、香港科技大学、中南大学等国内顶尖高校,在精密电机设计、驱动器软硬件研发、减速器设计等领域拥有十余年研发经验,具备一体化关节全产业链自主研发能力。



02

WHY US

核心技术



自研产品切入

领跑行业

顶尖研发团队结合产学研积累,具备一体化关节总成集成及各子系统自主研发设计能力,自主研发驱控核心技术,可实现高精度柔性力控,技术完全自主可控。

- 可靠性
- 稳定性
- 高爆发



03

WHAT WE DO

产品介绍



专为人形机器人、四足机器人和外骨骼的高度集成化关节模组,融合电机+减速机+驱动器+传感器四位于一体,以高能量密度、高力控带宽、多协议兼容为核心优势,解决复杂运动场景下的驱动、控制和空间布局难题。泉智博核心产品为HA行星、PA谐波、CA摆线三大系列一体化关节模组,扭矩覆盖2Nm至400Nm,全面适配人形机器人、四足狗、外骨骼、协作臂等多元场景。

产品编号	PA43-10-25	PA60-10-16	PA76-15-25	PA100-20-10	PA105-27-18
外 径	53 mm	69 mm	85 mm	124 mm	112.5 mm
重 量	263 g	660 g	1000 g	1350 g	2220 g
峰值扭矩	18 Nm	25 Nm	90 Nm	170 Nm	400 Nm
峰值扭矩	140 rpm	174 rpm	88 rpm	192 rpm	80 rpm
通讯方式	Comm. Protocol	CAN/CANFD/EC			