

源络科技产品手册

以智能驱动的柔性
与精准
重塑物理世界的通用交互



源络科技

率先在 AI for Science 领域落地的具身智能公司

源络科技是一家率先在 AI for Science 领域落地的具身智能公司，专注构建面向物理世界的新一代智能系统。公司融合人工智能、物理原生模型与机器人技术，打造具备环境理解、自主决策、精准执行与持续学习能力的 Monte 系列机器人平台，推动智能进入产业流程。

目前，源络已在生命科学、生物医药、先进制造等领域开展应用实践。面向未来，源络将持续推动智能系统从数字世界走向真实世界，以智能驱动的柔性精准，重塑物理世界的通用交互，成为产业运行的重要生产力。

80%+

关键流程覆盖率

已在国家级实验室、植物工厂等场景中实现关键流程运行



7×24h

连续作业能力

在真实场景中持续稳定运行
支持长周期、多任务执行



±0.1mm

物理世界执行精度

可胜任高精度、
高复杂度物理操作



Monte 02 产品介绍

面向高精度、长流程任务的智能操作系统

Monte 02 是源络面向真实产业流程打造的新一代具身智能机器人，融合多模态感知、自主决策、精细操作与持续学习能力，可理解复杂环境并自主执行跨设备、多步骤任务，适用于生命科学、医药、化工及先进制造等高复杂度场景。

M2 产品特性

高精度拟人双臂

采用 7DoF 自由度 SRS 仿人构型，机械臂末端最大工作臂展 702mm，运动平稳可靠

全向运动底盘

提供 360° 全向机动能力，能够原地转向，移动表现更敏捷、稳定

多模态感知决策

融合视觉-触觉感知场景环境，自研多模态具身智能系统，实现真实场景复杂长流程任务的理解及自主决策

高可靠灵活适配末端

支持场景化自主快换末端，可灵活切换灵巧手与夹爪；最大夹持力 110N，夹爪行程 100mm

M2 系统能力和应用场景

高精度操作

- 精细移液
- 协同装配
- 检测取样
- 精准转运

长流程任务

- 科学实验
- 分析检测
- 农植管理
- 医药研发

高风险作业

- 生物安全
- 危险化工
- 公共卫生
- 特种环境

非结构化任务

- 智慧农业
- 商业空间
- 医疗机构
- 开放环境

Monte 02 技术参数

物理参数		
尺寸 (长 × 宽 × 高)	590 mm × 619 mm × 1623 mm	
自由度	底盘*2+腰*3+头*2+臂*7*2+夹爪*2/灵巧手*9*2	
重量	100 kg	
材质	高强度铝合金骨架+ABS工程塑料外壳	
移动性能		
移动方式	三轮全向	
最大速度	1.0 m/s	
爬坡能力	≤10°	
定位导航	地图构建、实时定位、避障导航、自主回充	
地面适应性	室内地面 (瓷砖、地板、塑胶等)	
操作性能		
臂长 (每臂)	702 mm	
自由度 (每臂)	7 DoF SRS仿人构型	
单臂最大负载	3kg	
末端执行器	自适应两指夹爪/多指灵巧手, 支持自动快换	
电源与续航		
电池类型	锂离子电池组	
电池容量	51.2 V/30 Ah	
续航时间	8小时 (典型工况)	
充电时间	2小时 (快充模式)	
计算与控制		
主控单元1	嵌入式AI处理器, 算力200+TOPS	
主控单元2	x86工业实时控制板	
视觉		
头部视觉	1颗RGBD摄像头	
末端视觉	2*1颗RGBD摄像头	
外部通信能力		
2.4Ghz/5Ghz WiFi6	千兆网口	全功能Type-C接口

免责声明: 以上数据出自实验室测试所得, 仅供参考, 具体以实物为准

Monte S1 产品介绍

面向真实世界任务打造的移动操作机器人系统

Monte S1 是源络面向真实世界任务打造的移动操作机器人系统, 基于物理原生模型, 融合空间理解、多模态交互与精细操作能力, 可适应不同环境、物体与任务, 自主完成物品递送、精细抓取等长序列任务, 适用于生命科学、生物医药、先进制造、商业空间等产业场景。



系统能力和应用场景

- 标准场景化服务
- 动态空间任务
- 交互任务



动态空间任务

- 物品递送
- 按钮操作
- 精细抓取

亚毫米级精准操作

融合多模态感知、柔性抓取与机械臂控制, 实现物体抓取、设备交互及复杂空间操作

7×24h 长时稳定运行

支持长任务连续执行与自主运行, 满足产业场景中的长期部署需求

长任务自主执行

具备长任务规划、多步骤连续执行及跨设备协同能力, 可在生命科学、生物医药、先进制造、商业空间等环境中实现长期稳定运行



Monte S1 技术参数

物理参数	
尺寸 (长 × 宽 × 高)	699 mm × 503 mm × 1407 mm
自由度	底盘*8
重量	120 kg
材质	高强度铝合金骨架+钣金外壳
移动性能	
移动方式	四轮四转
最大速度	1.5m/s
爬坡能力	≤15°
定位导航	地图构建、实时定位、避障导航、自主回充
地面适应性	室内地面 (瓷砖、地板、塑胶等)
操作性能	
臂长 (每臂)	919 mm
自由度 (每臂)	6 DoF
单臂最大负载	3kg
末端执行器	自适应双夹爪/多指灵巧手, 支持自动快换
电源与续航	
电池类型	锂电池组
电池容量	48 V/42 Ah
续航时间	8小时 (典型工况)
充电时间	2.5小时 (快充模式)
计算与控制	
主控单元1	嵌入式AI处理器, 算力200+TOPS
主控单元2	x86工业实时控制板

免责声明: 以上数据出自实验室测试所得, 仅供参考, 具体以实物为准

AI for Science 解决方案

面向 AI for Science 的智能系统

源络面向生命科学、生物医药等产业场景，打造覆盖全流程的具身智能解决方案。依托物理原生模型、多模态融合感知及双臂亚毫米级精密操作能力，机器人可自主完成移液、离心、培养、检测、设备操作等关键任务，实现跨设备协同、多步骤连续执行和复杂流程自主运行，帮助企业提升执行效率。



AI for Science 场景展示



AI for Science 案例

机器人系统进入实验室场景

背景

随着生命科学、生物医药领域进入高通量、高柔性时代，实验流程正变得更加精细。源络将机器人能力嵌入实验室流程，提供可持续运行的新的智能基础设施。

挑战

高风险操作

高致病性样本处理存在操作人员暴露风险

长流程任务

检测流程长、步骤多
依赖人工操作

高通量、高柔性压力

难以支持高通量、高柔性检测需求

方案

在国家级实验室，源络机器人完成了实验室流程场景下的自主运行，覆盖样本处理、液体操作、实验体系构建、设备协同与流程启动等关键环节，实现从实验准备到设备运行的自主执行。

价值

80%

关键流程覆盖率

$\pm 0.1\text{mm}$

执行精度

7×24

支撑高标准实验环境稳定运行



智慧农业解决方案

面向农业的智能系统

源络面向温室、植物工厂等现代农业场景，打造面向农业关键生长周期的具身智能系统。依托物理原生模型，融合视觉、触觉、力控等多模态感知与双臂精细操作能力，机器人可自主完成授粉、剪枝、采摘、生长监测、数据分析管理等关键任务。



精准授粉



智能修剪



无损采摘



生长监测

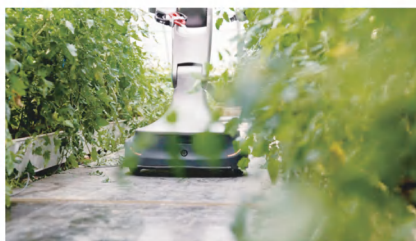


环境感知



数据管理

智慧农业场景展示



其他解决方案

面向商业服务的智能系统

源络面向医疗机构、展馆、商业综合体等公共服务场景，打造覆盖接待、导览、讲解与空间服务的具身智能系统。基于物理原生模型，机器人具备统一多模态感知、自然语言交互与空间理解能力，能够自主理解用户需求，规划服务路径，并完成迎宾接待、智能导览、讲解互动、空间操作等连续服务任务，提升服务效率与用户体验。



面向工业制造的智能系统

源络面向工厂车间、自动化产线、仓储物流等工业制造场景，打造覆盖上下料、物料搬运、检测的全流程具身智能系统。机器人能够感知设备状态与环境变化，自主识别作业目标，动态规划运动路径并完成多步骤操作，适应复杂、动态的工业环境，提升工厂生产运行效率与制造安全水平。



周级别快速部署

01

流程评估与适配

专家团队亲临现场，深度调研产业流程与空间布局，精准锁定智能化核心环节，定制最优配置方案。

02

系统部署与调试

无需重构现有布局，快速完成机器人单元安装与集成，针对具体业务场景进行任务配置与系统联调。

03

快速上线运行

经严格测试验证后正式交付，提供全方位操作培训与持续技术支持，确保团队零门槛快速上手，享受自动化效率。

商务邮箱: contact@corenetic.ai

公司官网: <https://www.corenetic.ai>

北京地址: 北京市海淀区永泰庄北路1号中关村东升国际科学园

上海地址: 上海市徐汇区番禺路1028号交大国家科技园



欢迎关注
源络科技公众号



欢迎关注
源络科技小红书

版权声明: 本业务介绍文件著作权及其他相关权利均归属于北京源络科技有限公司(“本公司”)所有。未经本公司的明确授权和许可, 您不得对本业务介绍文件中的任何信息予以复制、仿制、链接、改编。如一经发现违反行为, 本公司将依法追究违者的法律责任。