

NEXUS AI

科技赋能未来

开启通用泛化的全新纪元

TECHNOLOGY
EMPOWERS THE
FUTURE

北京市昌平区TBD云集中心2号楼B座13层合十思维

--

HESHISI THINKING,
13TH FLOOR, BLOCK B, BUILDING 2, TBD YUNJI
CENTER, CHANGPING DISTRICT,
BEIJING

合十思维（北京）科技有限公司

北京合十思维智能科技有限公司

拾十互动(山东)网络科技有限公司

安徽合十思维智能机器人有限公司



COMPANY PROFILE

公司简介

合十思维（北京）科技有限公司成立于2023 年，总部位于北京市昌平区 TBD 云集中心，是一家专注于人工智能应用和人形机器人领域的国家级高新技术企业、北京市专精特新中小企业。公司由 MIT 海归连续创业者等核心成员创立，致力于通过 “功能性仿真架构 + 物理 AI” 技术路线，打造具备人类级泛化智能的具身智能系统与机器人产品



企业愿景与目标

合十思维秉持 “人机协同，不替代人工，助人类冒险，为人类服务” 的理念，设定了两个长期目标：

1. 研发功能性仿真大脑
2. 为脑仿真技术适配人形机器人

公司致力于成为全球领先的通用具身智能操作系统平台提供商，推动智能意识体和机器人在各应用场景的广泛普及，实现对传统低效劳动的替代，让科技更好地服务人类生活

产品与解决方案

1. 全尺寸双足人形机器人 Humanoid-X

2026 年 5 月 29 日发布的 "Humanoid-X 具身本体 3.0" 是公司的旗舰产品：
搭载专属 “语义控制” 能力，可精准识别自然环境音并完成循声定位
能理解通用语义指令，以一套核心算法适配拿、取、放等各类日常动作
硬件采用创新差速锁齿轮结构，以小扭矩电机实现大范围灵活运动，有效压缩整机成本

2. 垂直场景服务机器人

ToB 领域：轮式酒店布草机器人、公共卫生间清洁机器人、机场导览机器人等
ToC 领域：面向家庭场景提供养老、家政、教育、娱乐、陪伴五大服务
特殊作业：持续研发危险和复杂作业场景的物流、配送、清扫、搬运、巡检、救援、教培机器人

3. 神经形态类脑决策意识体

2025 年 1 月发布了全球首款神经形态类脑决策意识体 “合小十”，能够实现机器人从结构、运动能力仿人，到思维逻辑链路与任务解决方案达到人类泛化和通用性智能的水平



HONORS AND QUALIFICATIONS

荣誉资质

合十思维（北京）科技有限公司构建了多层次、高含金量的官方资质与知识产权体系，综合科创实力、产业行业认可度、经营合规性均具备权威背书。公司持有三项核心头部资质：国家级高新技术企业认定，是企业研发创新、技术转化能力的国家级权威认证；北京市经济和信息化局授予的“专精特新”中小企业资质，标志企业在细分技术赛道形成专业化、差异化核心竞争优势，纳入区域重点科创扶持主体；同时为开源创新发展推进中心正式成员单位，深度参与国内开源技术生态共建，具备产业协同与技术共建的行业平台身份。

企业布局完整知识产权矩阵，储备多项专利及批量计算机软件著作权，实现自研硬件技术、算法软件系统全维度产权确权，筑牢核心技术壁垒。配套齐全的官方登记、备案类资质，实现业务全流程合规经营。

综合来看，企业兼具国家级、地方两级科创官方认证、完备自主知识产权储备与产业生态平台席位，软硬件一体化研发体系成熟，可充分为项目合作、技术落地提供权威资质支撑。



PHYSICAL AI

赋能人机共生，打造物理AI时代的通用智慧底座

向上赋能：多场景智能解锁

家庭养老

克服隐私场景的「数据荒漠」痛点，无需海量真实数据即可快速适应复杂且非标准化的居家环境

智能教育

具备环境多模态输入理解能力，让终端真正做到「能感知、能思考、更懂人」

B端清洁

具备超强仿真与持续学习能力，完美适应高动态商用场景，显著降低企业部署与运营成本

向下兼容：插上大脑，即刻唤醒

从一脑多形 到一脑多端

人形机器人：适用于复杂交互场景

四足机器人：适用于敏捷移动场景

机械臂：适用于精细操作场景

服务机器人：适用于移动服务场景

具身智能操作系统（物理AI操作系统）

不做本体卷王，我们是物理AI领域的「通用插件」与操作系统技术提供商。身体不是壁垒，大脑和系统才是极致降本，仅需RTX3090，即可完成边缘部署

无缝接入宇树G1、智元、合十自研双足等多形态

终端。嵌入系统后，机器人瞬间实现从「盲走」到「深度环境理解」的跨越，大幅降低硬件成本

整机参数		ROBOT PARAMETERS	
身高	168 _{cm}	电压	48 _V
体重	57 _{kg}	续航时间	8 _{小时}
最大峰值扭矩	350 _{Nm}	有效载荷	50 _{kg}
全身自由度	56 _{DOF}	机器视觉	RGBD _{相机}
时速	350 _{Nm}	人机交互	N-Decision
驱动	电机驱动		

头部模组

HEAD MODULE

高度：250 mm 集成多模态感知
前端（3D激光雷达+深度相机）

手部模组

HAND MODULE

自由度：6DOF 单指勾力：12N 抓握速度：1s/2次
手指反驱控制 全自研电机驱动

腿部模组

LEG MODULE

髋关节自由度：3DOF 关节单元极限扭矩：≈320N·m
大腿长度：308mm

全身规格

FULL BODY SPEC

高度:1750mm | 宽度:500mm | 整机重量：
≈47kg | 41DOF | 高冗余运动链(单腿6DOF；髋
3+膝1+踝2；单臂7DOF；手12DOF)

臂部模组

ARM MODULE

大臂长度:220mm | 小臂长度:230mm | 单臂自由
度：7DOF | 关节单元极限扭矩：≈60N·m

足部模组

FOOT MODULE

踝关节自由度：2DOF
关节单元极限扭矩：~120N·m
行走速度：>1.5m/s（潜在运动能力>5m/s)

N-Decision
神经形态类脑决策系统

KERBM-System
动能回收/电池管理系统

BCDH-System
双臂协同系统

HBR-System
人体仿生运动系统



Humanoid-X

N-Decision神经形态类脑决策系统
KERBM-System动能回收/电池管理系统
HBR-System人体仿生运动系统
全球首创齿轮锁踝关节结构

工业

通用轮臂复合机器人

标准版

- 配自动充电
- 室内导航套件
- 3D视觉雷达
- 本地部署软件
- 自动化软件
- 远程部署服务
- 反应式分层架构
- 4G路由器 + 卡



整机参数

ROBOT PARAMETERS

爬坡	10	越障	5
光敏传感器	1	9轴陀螺仪	1
充电时间	≤3小时	工作时间	6小时
防护等级	IP35	传感器	4D融合
机械臂展开高度	2m		

特制水泵

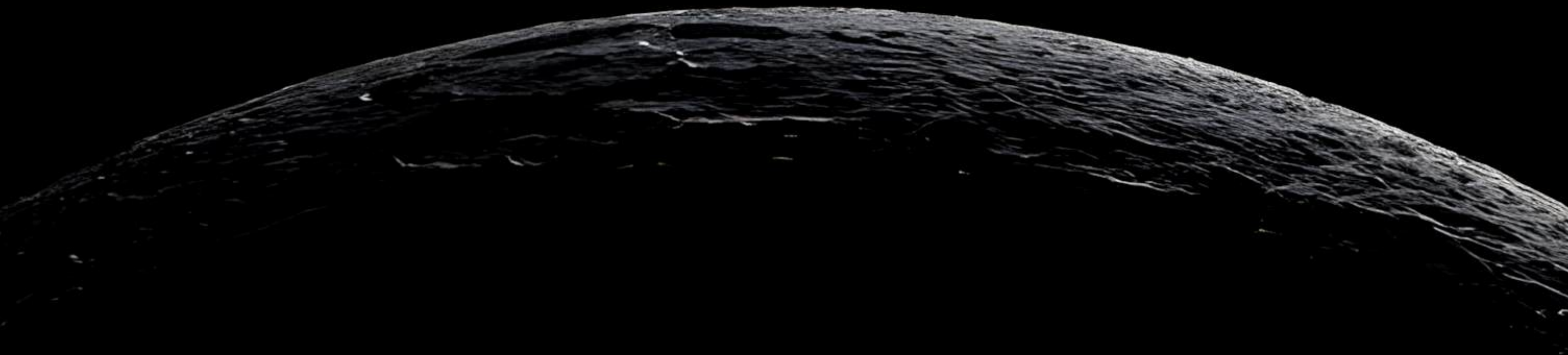
WATER PUMP

可选配件

ACCESSORIES

7:3比例 | 水雾效果显著 | 可减少残留痕迹

升级容量，最高支持15L



整机参数		ROBOT PARAMETERS	
爬坡	10	越障	5
光敏传感器	1	9轴陀螺仪	1
充电时间	≤3小时	工作时间	6小时
防护等级	IP35	传感器	4D融合
机械臂展开高度	2 _m		

特制水泵	WATER PUMP
7:3比例 水雾效果显著 可减少残留痕迹	

边刷功能	FUNCTION
清洁效果升级 保证路边整洁	

进阶功能	FUNCTION
自主乘梯切换楼层	
随手捡垃圾	
拖地	

可选配件	ACCESSORIES
升级容量，最高支持15L	

工
匠
S

进阶版
通用
轮臂复合机器人

- 配自动充电
- 室内导航套件
- 3D视觉雷达
- 本地部署软件
- 自动化软件
- 远程部署服务
- 反应式分层架构
- 4G路由器 + 卡





CY-6-1 五指灵巧手

CY-6-1 是我公司于2025年10月开始研发的6自由度迷你灵巧手
主打比市面其他灵巧手更小的尺寸，更大的抓握力，更快的开合速度，也是我司第一款开发出用于面向市场的灵巧产品，可用于机器人研发二次开发，与机械臂适配进行抓取，展示等



整机参数

ROBOT PARAMETERS

手长	185 _{mm}
体重	0.4 _{kg}
最大推力	20 _N
自由度	6 _{自由度}
手宽	150 _{mm}

电压	24 _v
有效载荷	40 _{kg}
通讯协议	RS485
驱动	电机驱动

反驱设计

REVERSE DRIVE DESIGN

采用反驱设计，可以抵抗来自背面的冲击，可以降低在机器人发生故障时损坏的概率

纯自研直线电机

MOTOR

电机为纯自研直线电机允许高速运动的同时可以提供较大载荷

快拆设计

DESIGN

底部连接处采用快拆设计，在安装和拆卸手的时候更加方便快捷

标准电压

WIDE VOLTAGE

允许宽电压输入可以适配多种工况

通用轮臂底座 - 商业酒店布草场景

自主穿梭客房、布草间，自动回收脏布草、转运干净床品，规避人工重复搬运，自主避让行人，降低客房服务人力负荷



通用轮臂底座物流分拣场景

依托轮臂协同作业，在中小型仓储完成小件货物识别、码放、分拣转运，实现 24 小时不间断分拣作业。



依托自研物界 OS 双脑具身系统与神经形态类脑决策技术，布局 ToB 商用服务、ToC 家庭服务两大落地赛道，多款机器人产品已实现实景规模化落地运营。其中自研通用轮臂一体化底座融合自主移动底盘与多自由度柔性机械臂，通过更换末端执行器即可适配不同业务需求，现已在商业酒店布草转运、物流小件分拣、全域商业清洁三大标准化商用场景完成常态化实地部署。



通用轮臂底座 - 商业清洁场景

覆盖商场、园区、写字楼全域清扫、垃圾拾取、地面拖洗，移动底盘自动规划清扫路线，替代保洁高频重复性工作

多场景实景运营

多类机器人已规模化投入实景运营。落地新加坡樟宜机场、北京海淀区市政公园