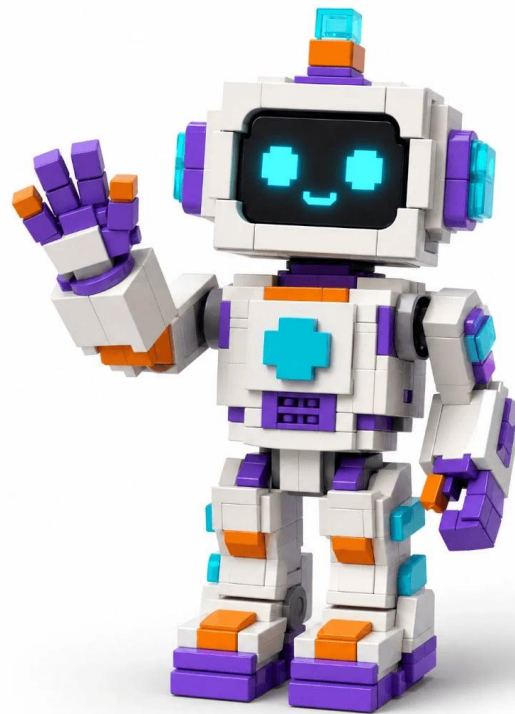


MUKA 莫刻机器人

让机器人理解物理世界

ENABLING VIBE ROBOTICS ERA



关于我们

由香港科技大学交叉学科博士**池晓威 (Xiaowei Chi)** 创立、深耕**通用具身世界模型**赛道的前沿人工智能科创企业，公司核心聚焦具身世界模型规模化底层技术自研与标准化产业服务落地，短期以交互娱乐低噪声场景作为技术试验载体，快速攻坚行业技术瓶颈、验证商业化落地路径，反向驱动基础通用模型持续迭代构筑技术壁垒，长期践行「**Vibe Robotics**」核心理念，打造具备全域极致泛化能力的通用感知大模型标准化的基础模型。

团队集结**清华、北大、香港科技大学、斯坦福大学**等海内外顶尖高校核心人才，由多名连续成功创业者与顶尖青年科研人才组建完整全栈研发矩阵。相关成果发表于CVPR、ICML、ICRA、AAAI等国际顶级会议。公司致力于以视觉基础模型为核心，构建可真正落地于开放物理世界的**通用机器人智能体系**。



我们的使命：构建智能底座

核心定位

专注于视觉因果推理世界模型的具身智能公司。

通用智能

构建理解物理世界的通用智能底座。让机器人从“执行动作”走向“理解世界”。

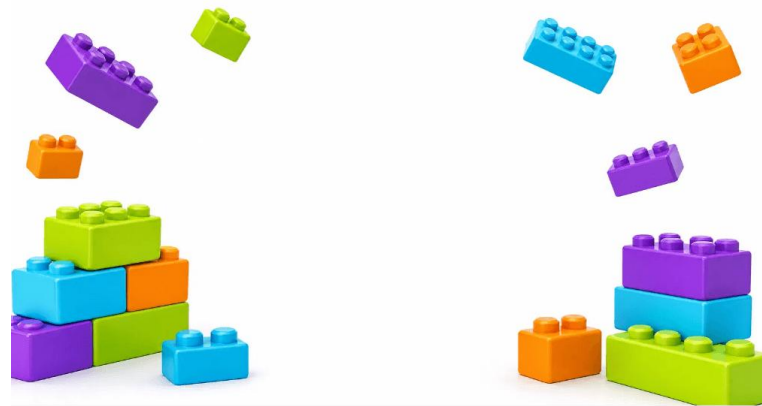
三大能力

逻辑推理能力
跨场景泛化能力
场景适应能力

什么是 Vibe Robotics?

机器人不仅是工具
更是探索伙伴

- 从预设流程到共同探索
- 以真实交互、持续学习和世界理解为核心
- 让机器人成为人类创造力的无限延伸



支撑 Vibe Robotics 的三大支柱



真实交互

Real Interaction

在现实碰撞中学习规则，让机器人成为人类创造力的无限延伸。



持续学习

Continuous Learning

摆脱预设流程，在未知环境中通过反馈实现自我进化。



世界理解

World Understanding

洞察物理世界的演化规律，从“执行动作”走向“认知世界”。

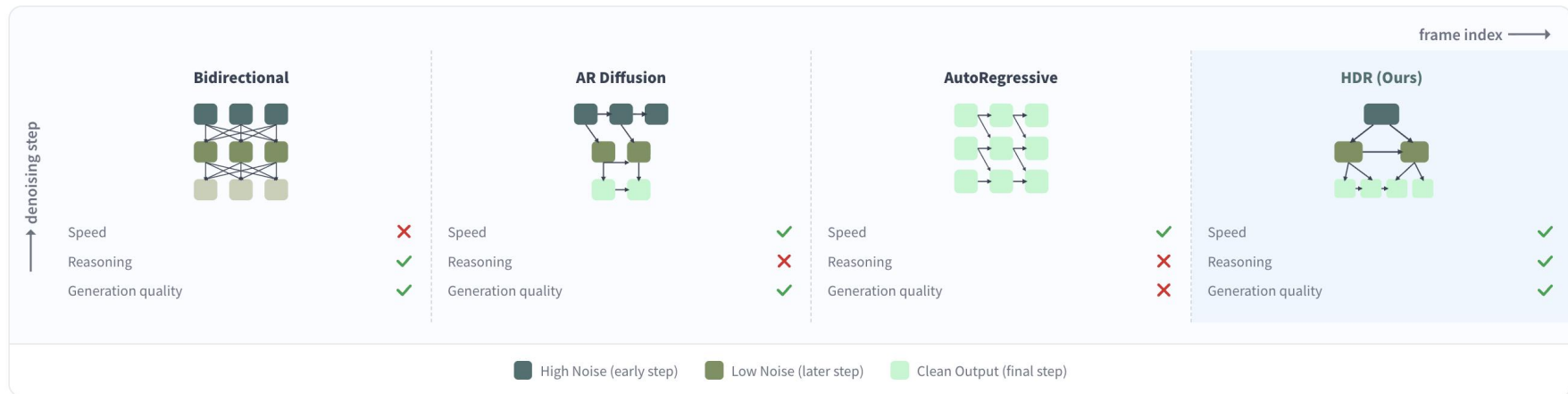
技术突破：视觉因果推理



Multi-Step Reasoning

Hierarchical Diffusion Forcing • SEEA-R1

不只预测下一帧，而是在 latent space 中进行多步推演——先思考，后流式输出。支持高全局推理能力，速度快，是长程操作任务的关键突破。



技术突破：视觉因果推理



视频推理 Video Reasoning

时序关系深度理解
动态场景精准建模



潜空间预测 Latent Prediction

物理规律自主学习
未来状态长程预测



跨场景泛化 Generalization

开放环境适应能力
零样本任务迁移

数据驱动：真实世界是最好的实验室



学习真实物理世界 而不仅仅是互联网

机器人真正需要学习的不是更多动作，而是理解世界如何运行，以及如何在未知环境中持续学习。

原生数据驱动

聚焦机器人原生数据，构建面向真实交互的 Foundation Model。

物理常识学习

理解物体、空间、时间与因果关系，掌握物理世界的运行规律。

自主决策进化

在不断变化的环境中理解规则、推理关系并自主完成决策。

智能基础设施的未来

成为机器人时代的 智能基础设施

通过开放、可扩展的模型能力，服务全球伙伴，
让机器人真正理解世界，推动具身智能走向更广泛
的真实应用。

服务全球伙伴

- 机器人厂商
- 开发者社区
- 产业合作伙伴



MUKA

Understanding the World.

Enabling Vibe Robotics.

