

ROBOATLAS.AI

WORLD ROBOT CONFERENCE

WRC 2026

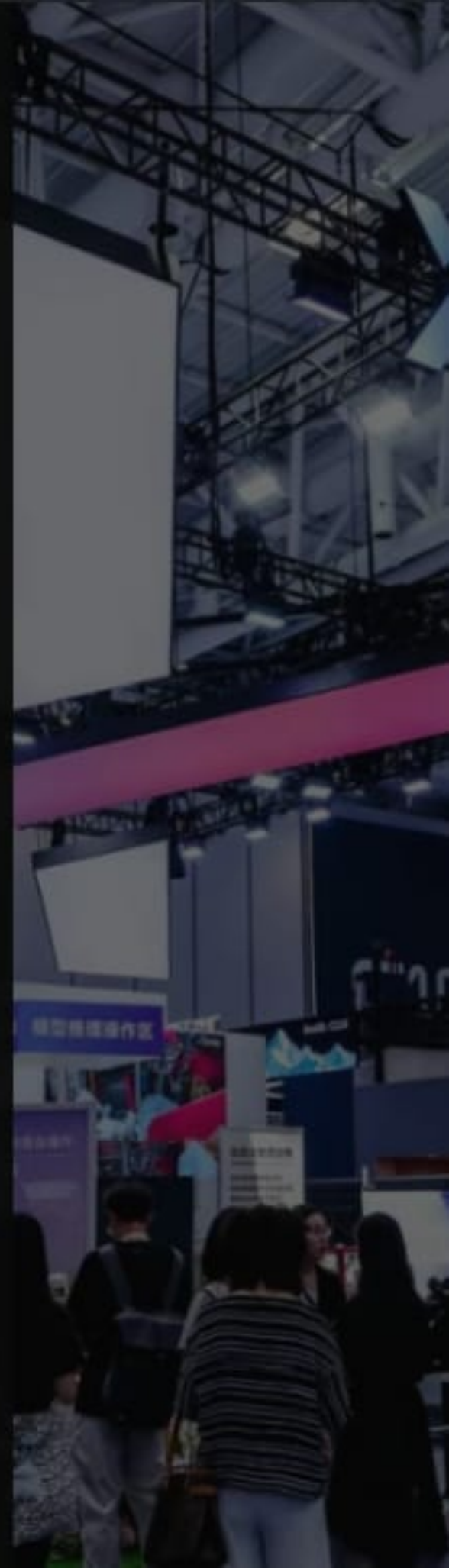
展后新品与场景报告

从家庭、物流、工业到商业服务，一次看懂首发产品、关键参数、模型与“大脑”、灵巧手与感知新品，以及展会释放出的产业信号。

给行业从业者的快速报告

高密度参数表 · 现场图片 · 趋势总结

POST-SHOW PRODUCT & SCENE REPORT



WRC 2026：增量不只在人形本体

把 3000 余件展品拆开看，变化集中在真实任务、精细操作与工程部署；案例必须同时写清公司与产品。

373

参展企业

3000+

展品

311

新品

4 类

高频新增场景

01

家庭任务开始拉长

墨奇智能 | MORPHI KINO + MoRA

千寻智能 | Moz1 + Spirit v1.6

自变量机器人 | WALL-B 家庭服务

今年的增量不是“进入家庭”的口号，而是客厅整理、冰箱补货、洗烘折叠等跨区域长程任务。

02

物流进入件级操作

星动纪元 | 物流分拣具身机器人

自变量机器人 | WALL-B 物流分拣

星海图 | 全自动机器人前置仓

机器人开始识别、抓取、翻面、拣选、撑袋与打包具体商品，而不只搬运整箱。

03

手、触觉与数据形成系统

章鱼动力 | OctoH-Hand / OctoSense

曦诺未来 | Prima 1 / Flex 2

帕西尼 | PXCcap Pro

灵巧手、电子皮肤和数据采集分别产品化，并通过接口构成闭环。

一句话结论

竞争重点正在从“能走、能跳”切换为“能否连续完成任务，并把成功率、吞吐、续航与维护说清楚”。

新品分布：五条产品线同时变厚

本体、模型、操作、感知与数据底座同步加厚；每条产品线都列出代表公司与完整产品名。

01 人形与任务型本体

维他动力 | Vbot ATOM / 大头 EDU-W
北京人形机器人创新中心 | 天工 Omni
逐际动力 | LimX Luna
魔法原子 | MagicBot X1
RoboParty | ROBOTO 01 (RP1) / RPO

本体开始按家庭、工业、重载与开发平台分化。

02 模型与“大脑”

章鱼动力 | SYNWorld
自变量机器人 | WALL-B
机器科学 | Pelican-Unify
银河通用 | AstraBrain-Agent
千寻智能 | Spirit v1.5

从统一 VLA 走向世界模型、任务 Agent 与跨本体迁移。

03 灵巧手与操作

章鱼动力 | OctoH-Hand
曦诺未来 | Prima 1 / Flex 2
自变量机器人 | ArtiXon Hand
Kinetix | KAI Hand
灵心巧手 | Linker O30

驱动结构、力控、触觉与寿命进入可比较区间。

04 触觉、视觉与雷达

帕西尼 | PX-FOOTRIX / PXCup Pro
他山科技 | TS-FT / TS-EST
奥比中光 | Physis
武汉朗毅 | 灵睛空间智能
万集光电 | WLR-750

“看见”扩展到力、温度、接近、定位与全身安全。

05 数据与端侧底座

光轮智能 | EgoSuite-Open100K
诺亦腾 | HiPhi
京东 | EgoLive
自变量机器人 | QUANXTA Zero
章鱼动力 | OctoSense
瑞芯微 | RK182X

采集、数据集、边端推理与回流平台成为独立产品。

06 评估指标

任务成功率 | 吞吐 | 精度 | 负载
续航 | 防护 | 快换 | 循环寿命
价格 | 交付 | 维护网络 | 数据回流

发布参数只有进入工况、交付和运维，才构成产品。

家庭机器人： 从一个动作到一段家务流程

本届家庭任务开始覆盖识别、移动、抓取、收纳与交互等连续环节，不同产品路线正在争夺完整家务流程。

公司 完整产品	2026 WRC 现场任务	应当学习什么
墨奇智能 MORPHI KINO + MoRA	约 15 分钟跨区家务：清桌、冰箱盘点补货、衣物洗烘折叠	把移动、识别、操作和家电交互串成一条任务链
千寻智能 Moz1 + Spirit v1.6	可乐入冰箱、碗入洗碗机、垃圾投放、玩具归位；物品移动后重规划	30 天综合效率 +15%；部分子任务成功率 >99%（公司口径）
自变量机器人 WALL-B 家庭服务	整理衣物、取外卖、拿饮料、清桌、浇花、铲猫砂、自主回充	任务覆盖面扩大，并开始进入真实家庭驻留与服务试点
银河通用 Galbot G1 + AstraBrain	现场叠衣约 5 分钟；展示洗衣、晾衣与早餐准备等家庭操作	柔性物仍慢，但已成为大模型泛化与双臂操作的公开考题
心言机器人 Bubbo 1	客厅、卧室中的主动陪伴、状态关注、儿童守护与长期记忆	家庭增量不只等于做家务，也包括主动交互和陪伴产品化
判断门槛	家庭比工厂更难：物体柔软、环境经常变化、人与宠物共处，安全、噪音、任务恢复和成本必须同时成立。 展台出现更多家务任务，说明需求和研发投入在增加；尚不能据此推断家庭机器人已经进入规模交付。	

物流与快递：件级操作成为最明确的落地增量

把公司、系统、吞吐和工况放在同一行，避免把不同公司的数据混成一个“前置仓指标”。

公司 完整产品/方案	现场任务	公开指标	展会释放的信号
星动纪元 物流分拣具身机器人	识别不同包裹并抓取、翻面、放上传送带	现场约 1200 件/小时；内部极限 2000 件/小时（公司口径）	分拣对象从标准箱体进入软包、文件袋等随机件
自变量机器人 WALL-B 物流分拣系统	随机真实包裹；双臂 + 夹爪	1816 件/小时；准确率 >98%；公开 1 小时连续实测	件级分拣开始出现可复现吞吐口径
星海图 全自动机器人前置仓	在线接单—识别—拣选—撑袋—打包—交付	面向万级 SKU；异常后自主纠错与恢复（企业公开口径）	从单次抓放进入订单驱动的完整履约流程
京东物流 “狼族” 机器人矩阵	搬运、分拣、装卸、配送全链条	以多形态机器人按任务分工；未用单一通用本体覆盖全部环节	系统集成与售后网络同样构成商业壁垒
蚂蚁灵波 LingBot + 异构机器人	柔性包裹分拣、药房取药打包	药房全流程 <60 s；柔性包裹 60 s 内数百件（公司口径）	跨本体模型开始面对不同工况与物体形态

数据口径

所有吞吐与成功率均保留公司/公开演示口径；不同物品、持续时长和人工介入条件不一致，不能直接排名。

工业：从“进厂展示”转向工序级任务

手机装配、质检、物料搬运、电机拆装、机床上下料等工序，让本体、手、视觉和模型接受同一套约束。



DEXFORCE W1 PRO | INTELLIGENT MANUFACTURING

OFFICIAL IMAGE | DEXFORCE

01

精密装配

DexForce W1 Pro 展示手机零部件装配与质检；评价重点从动作观感转向定位精度、力控和节拍。

02

拆装与工具使用

力殿 F1 展示电机拆卸/再装配；真实工序需要螺丝、连接器、柔性线束等细小对象操作。

工业约束

需要的能力

本届可见产品信号

高精度

亚毫米定位、稳定力控、低抖动

Atribot T1 公开 ± 0.3 mm；视觉与力觉闭环成为标配

高负载

重载搬运、料架/托盘/箱体

Qilin 近吨级满载；海康 F4、Z1 覆盖 300 kg 等级

长时间

多班次运行、快速换电、可维护

MagicBot X1 双热插拔电池；Qilin 8 h 续航

商业与特种服务：机器人形态开始服从任务

药房、咖啡、电力巡检与清洁都在形成流程闭环；判断时需区分现场展示与需求侧采购规划。

01

药房

蚂蚁灵波 | R2 + LingBot

接单—取药—打包全流程 <60 s；狭窄通道、低位取物和持续运行比“像人”更重要。

02

咖啡与零售

无界动力 | K15 + MWA

饮品端送、桌面清理、垃圾回收、座椅归位；开放人流中验证长程任务与动态重规划。

03

电力巡检

MAXHUB | X7 四足 + 升降机械臂

从“只看”升级为巡操一体：复杂地形移动、配电柜旋拧与远程接管属于同一方案。

04

商用清洁

MAXHUB | C3 Plus

单台覆盖 500–3000 m²；披露 10 余国客户合作，运维工具和渠道比极限运动能力更重要。

需求侧旁证

媒体披露的国家电网 2026 规划：约 8500 台具身设备、总投资约 68 亿元；其中四足巡检约 5000 台、预算 15 亿元。

这更准确地说明电力巡检需求确定性与潜在采购规模上升；它是采购规划，不等同于已执行订单，也不能单笔外推全部四足市场。

人形机器人：公司、完整产品名与硬参数

本体参数必须说明测试对象；尺寸、自由度、关节性能与耐久指标不能缩写成没有对象的数字。

完整产品	公司	尺寸 / 重量 / 自由度	关键参数 / 测试对象	定位
Vbot ATOM	维他动力	1.60 m 31 DoF	臂展 1.80 m；单臂半径 0.80 m	家庭/商业连续任务
天工 Omni	北京人形机器人创新中心	1.35 m 39 kg	复杂地形；办公室打印；开放二次开发	开放开发/跨场景
LimX Luna	逐际动力	1.60 m 54 kg 27 DoF	肩宽 47 cm；臂长 69 cm；3 kg/臂；5 km/h；约 4 h	群体协同/运动控制
MagicBot X1	魔法原子	180×55.4×28 cm 约 70 kg 31 DoF	臂展 158 cm；腿长 92 cm；关节峰值 $\geq 350\text{ N}\cdot\text{m}$	工业长时间作业
行客 Kengo	星海图	约 1.40 m 约 40 kg >23 DoF	单关节 $>130\text{ N}\cdot\text{m}$ ；内部线束折弯寿命 >20 万次	耐久与抗摔
ROBOTO 01 (RP1)	RoboParty	约 1.30 m 24/30 DoF	最高 4 m/s；单臂负载 5 kg；续航 $\geq 3\text{ h}$	开源人形/科研教育
ROBOTO Origin (RPO)	RoboParty	1.25 m 34 kg 23 DoF	最高约 3 m/s；关节峰值 $120\text{ N}\cdot\text{m}$ ；续航 >2 h	全栈开源原型机

耐久口径：Kengo 的 >20 万次是全中空关节模组内部线束的反复折弯寿命，不是整机任务次数或运行时长。

任务型本体：性能指标开始围绕工况定义

第二组不按“像不像人”排序，而按负载、速度、精度、续航和通道适应性看。

产品	公司	形态	尺寸/重量	关键工况参数	场景
Kepler Qilin	上海开普勒	大型重载四足	2175×800×1630 mm / 约300 kg	近吨满载；8 h；IPX5/IP67；45°坡	重工业/户外
Atribot T1	星尘智能	轮式人形/轮臂	1.55 m / 66 kg	23 DoF；5 kg/臂；>10 m/s；±0.3 mm	高速精密
RealBOT S2	睿尔曼智能	轮式双臂	614×552×1700 mm / 约125 kg	20 DoF；5 kg/臂；续航约6 h	药房/仓储
小朴 Simbot	深朴智能	轮式双臂	公开资料未披露	本体23 DoF；单臂7 DoF；多模态感知	家庭/服务
MagicDog T1	魔法原子	四足	约18 kg	持续载荷15 kg；3 h；5 m/s；40°坡	巡检/户外
大头 EDU-W	维他动力	轮足四足	公开资料未披露	2.5 m/s；能效+50%；49,988元	教育/开发
大头 / BoBo	维他动力	四足	61×34×57 cm / 约14 kg	载荷12 kg；牵引100 kg；续航5 h	家庭/服务

维他动力三种本体路线：双足人形、四足、轮足四足

ATOM、大头 / BoBo 与大头 EDU-W 分别面向通用服务、四足移动与轮足开发生态。

Vbot ATOM

维他动力（北京）科技有限公司 | 双足人形机器人



1.60 m

身高

31 DoF

全身自由度

1.80 m

双臂展开

0.80 m

单臂工作半径

0.95 m

腿长

2026年末

计划交付

轮足形态

大头 EDU-W | 轮足四足

公开参数：最高 2.5 m/s；相较 EDU 能效提升 50%；公开价 49,988 元。

四足形态

大头 / BoBo | 四足

机身约 61×34×57 cm、约 14 kg；BoBo 载荷 12 kg、牵引 100 kg，公开续航 5 h。

产品图：WRC 官方展品页

北京人形机器人创新中心 | 天工 Omni

轻量化开放底座把复杂地形移动、办公室任务与端侧部署放进同一套 1.35 m 本体。



官方图片 | WRC 2026 现场复杂地形任务

现场判断

观察重点不是单一运动动作，而是越障之后能否继续定位、操作与完成长程任务。

天工 Omni

北京人形机器人创新中心 | 双足人形机器人

1.35 m

身高

39 kg

整机重量

开放

二次开发体系

01

复杂地形移动

梅花桩、楼梯与越障展示，用于验证通过复杂地形后继续执行任务的连续性。

02

办公室任务闭环

将导航、定位、双臂操作与任务规划串联到打印等办公室任务流程。

逐际动力 LimX Luna vs 魔法原子 MagicBot X1

两款全尺寸人形分别强化群体表演与连续工业作业；产品图均使用企业官方原始尺寸素材。



逐际动力

LimX Luna

1.60 m

身高

54 kg

含电池

27 DoF

主动自由度

47 cm

肩宽

69 cm

臂长

约 4 h

续航

单臂最大负载 3 kg；最高步速 5 km/h；最大电机扭矩 200 N·m；WRC 展示 200+ 台毫秒级群控。



魔法原子

MagicBot X1

1.80 m

身高

约 70 kg

整机重量

31 DoF

主动自由度

158 cm

臂展

92 cm

腿长

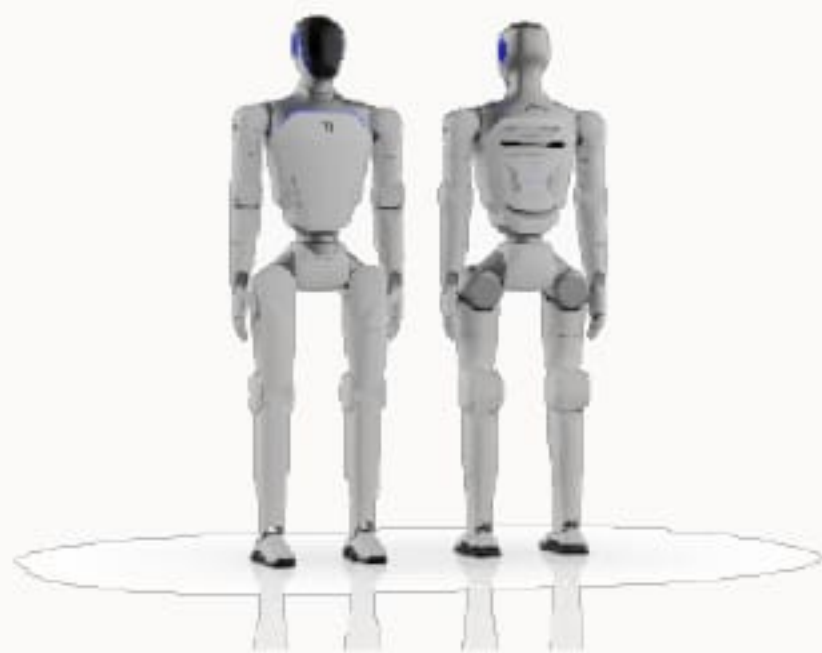
≥ 400 N·m

极限扭矩

整机 180×55.4×28 cm；关节峰值扭矩 ≥ 350 N·m；双电池热插拔支持连续工业作业。

耐久、速度与任务交互：三款本体用不同指标分层

Kengo 强调机械耐久，ROBOTO 01 (RP1) 强调速度与负载，小朴 Simbot 强调轮臂任务交互。



星海图

Kengo

>130 N · m

关节峰值

1.40 m

身高

完成 10 次跌倒测试；全中空关节模组的内部线束折弯寿命 >20 万次（企业公开测试口径）。



RoboParty

ROBOTO 01 (RP1)

4 m/s

最高速度

≥3 h

典型续航

约 1.30 m；24/30 DoF；5 kg/臂；续航 ≥3 h；支持电池热插拔与开源开发生态。



深朴智能

小朴 Simbot

23 DoF

本体自由度

7 DoF

单臂自由度

轮式双臂本体，融合视觉、力觉、触觉与语言等多模态感知；面向家庭与服务任务。

任务型本体：不是“小一号人形”，而是不同工况解法

重载、高速精密、窄通道和户外巡检，正在把机器人形态拉开。



上海开普勒机器人

Kepler Qilin | 大型重载四足

2175×800×1630 mm · 约300 kg · 近吨满载 · 8 h

重载

看防护、坡度、续航与极限负载，而非动作速度。



星尘智能

Atribot T1 | 轮式人形

1.55 m · 66 kg · 23 DoF · 5 kg/臂 · ±0.3 mm

精密

看末端速度/加速度、重复精度、
充电时间、有效负载与异常恢复。



睿尔曼智能

RealBOT S2 | 轮式双臂

614×552×1700 mm · 约125 kg · 20 DoF · 续航约6 h

通道适应

看底盘半径、低位工作空间、连续运行和异常恢复。

模型与“大脑”：从通用 VLA 到场景 Agent

本届模型新品不再只谈规模，而是围绕数据、技能、跨本体和部署闭环做产品化。

模型/系统	公司	类型	本届公开内容	对应场景
SYNWorld	章鱼动力 (SynapX)	世界模型	与 OctoH-Hand / OctoSense 构成产品闭环	复杂操作
WALL-B	自变量机器人	世界统一模型 (WUM)	多模态感知、物理推理与操作策略统一	家庭/物流
Pelican-Unify	RoboScience	跨任务/跨本体 VLA	云端跨本体抓取；灵巧手快换	零售/开发平台
AstraBrain-Agent	Galbot	任务型智能体	规划、技能调用、异常恢复	商业/服务任务链
Spirit v1.6	千寻智能	具身模型	公开称 30 天能力 +15%	通用操作
MWA	无界动力	世界模型/行为模型	与 K15 咖啡任务闭环	商业服务
Visics 1.5	星海图	具身大模型	支持 R1 Pro 等本体	物流/工业
DexWorldModel	DexForce	灵巧操作世界模型	装配、质检等精密任务	工业精细操作
DM0.5	原力灵机	场景模型	以任务完成和数据闭环为导向	多场景
OmniDuplex / WorldModel / EvoMorph	维他动力	交互/预测/跨本体模型	覆盖双足、轮足四足与四足产品族	家庭/服务

章鱼动力：SYNWorld、OctoH-Hand、OctoSense 是三类产品

模型负责理解与决策，灵巧手负责执行，数采套件负责采集；三条产品线协同，但产品名、图片和指标必须分开。



01 世界模型

SYNWorld

通用世界基础模型；面向跨场景、跨本体的物理理解、推演与策略生成。



02 灵巧手

OctoH-Hand

23+ DoF 仿生腱绳结构；多模态感知与柔顺力控；现场做多指协同、对掌和精细抓握。



03 数据采集

OctoSense

鱼眼头戴、肌电腕带与外骨骼同构手套；用于把人手、物体和环境数据对齐真机。

系统关系

数据采集 → 世界理解与策略 → 灵巧执行 → 真实反馈；闭环不等于三件产品可以互相替代。

三种“大脑”路线：统一模型、任务 Agent、场景模型

它们并非互斥：一个机器人可以同时使用底层 VLA、上层任务 Agent 和场景专用技能。

统一具身模型

SYNWorld / Pelican-Unify

目标

跨任务、跨本体迁移

优势

减少每个任务单独训练

瓶颈

训练数据规模、端侧延迟、长尾失败

任务型 Agent

AstraBrain-Agent

目标

拆解任务并调用技能

优势

更容易组织长序列任务

瓶颈

计划可靠性、异常恢复、技能可用性

场景/世界模型

MWA / DexWorldModel / Visics

目标

在特定场景提升成功率

优势

更快达到可部署门槛

瓶颈

跨场景迁移与数据复用

组合方式

底层模型提供动作泛化，上层 Agent 负责长任务，场景模型把关键工序成功率推到部署线。

场景模型开始用“迭代速度”和“任务闭环”说话

参数量不再是唯一指标：30 天提升、真实订单、装配精度与跨本体迁移更接近商业价值。

千寻智能

Spirit v1.6

+15%

30 天公开提升

强调短周期迭代与真实任务反馈。

无界动力

MWA + K15

咖啡

完整服务流程

模型与专用本体共同完成制作和交付。

DexForce

DexWorldModel

士力控

装配/质检

通过视觉、力觉和技能模型承接精密工序。

星海图

Visics 1.5

99.9%

折盒任务口径

用场景成功率表现模型和本体协同。

RoboScience

Pelican-Unify

跨本体

云端抓取

让同一能力在不同机器人和灵巧手间迁移。

Galbot

AstraBrain-Agent

长序列

计划与恢复

把操作技能组织成可以执行的场景任务链。

灵巧手新品：先分清“本届发布”与“同期展示”

WRC 2026 的新增量不止四款；本页按发布状态、完整产品名和已披露参数重新梳理。

公司 完整产品	发布状态	结构与公开参数	本届看点
章鱼动力 OctoH-Hand	WRC 首发	仿生腱绳 23 主动 DoF 1900+ 触觉单元	与 SYNWorld、OctoSense 构成脑—手—数据闭环
杭州曦诺未来 Prima 1	WRC 线下首秀	纯直驱 22 主动 DoF 850 g 15 N 指尖力 0.08 s	科研级；与 Flex 2 混驱产品线并行
因时机器人 RH524J1 系列	WRC 全球首发	腱绳 + 直驱混驱 24 主动 DoF（手 22 + 腕 2）	融合接近觉、触觉与深度视觉；模块化热管理
灵巧智能 DexHand021 Pro	WRC 正式发布	腕手一体双绳驱 22 DoF 多模态感知与本地算力	面向科研、工业操作与跨平台控制
ZWHAND B21	WRC 首秀/发布	高仿生 关节独立驱动 多关节协同	兆威机电旗下；官方尚未完整披露尺寸、重量与负载
知行机器人 三款新品	WRC 系列首发	3 指 7 DoF 5 指 7 DoF 5 指 12 DoF	官方未公布独立型号；覆盖不同抓取复杂度与成本带
曦诺未来 Flex 2	同期展示，非本届首发	混驱 19 主动 + 4 被动 400 g 12 kg 整手开合循环寿命 >100 万次	与 Prima 1 同台，呈现同公司多路线布局
Linker O30 / Revo 3 / CasiaHand M6	重点展示，非本届首发	20 / 21 / 6 DoF；分别强调全直驱、全掌触觉与 24 h 耐久	用于观察工程化与任务验证，不计入 WRC 新品数量

傲意科技三爪新品已有媒体预告，但完整型号与参数尚未公开，本版暂不把它写入可比较产品表。

灵巧手路线：同一届展会并没有收敛到单一结构

四款代表产品用于观察腱绳、纯直驱、混驱和腕手一体方案；完整新品清单见前页。



章鱼动力

OctoH-Hand

仿生腱绳

23+ DoF | 多模态感知 | 柔顺力控



曦诺未来

Prima 1

纯直驱

22 DoF | 15 N 指尖力 | 0.08 s 开合



曦诺未来

Flex 2

腱绳 + 直驱混驱

23 DoF | 400 g | 12 kg 抓持 | 整手开合循环寿命 >100 万次



灵巧智能

DexHand021 Pro

腕手一体双绳驱

22 DoF | 多模态感知 | 本地算力

共性判断：驱动结构会同时影响手掌体积、重量、回差、力控、散热、维护方式与成本，不能只比较自由度。

PaXini：触觉从指尖铺到脚底，再延伸到跨本体数据

展台把足底压力、电子皮肤、羽毛轻触和小马装配放在一起，直观呈现触觉的动态范围。



新品/系统	感知对象	对应机器人能力
PX-FOOTRIX	足底压力/接触分布	步态稳定、地形反馈、重心控制
PXCap Pro	全身/曲面电子皮肤	碰撞、接近、人机安全与抓取反馈
PX6AX GEN4	六维力/力矩	装配、打磨、工具使用与阻抗控制
跨本体手套/数据	动作与接触示教	把同一操作经验迁移到不同本体

现场还展示小马装配 0.01 N 级力控；从“能感觉”推进到“把触觉用于控制”。

触觉新品：力、温度、接近与全身安全并行

传感器正从单一力值升级为多模态接触状态，服务灵巧操作、足式运动和人机协作。



产品	公司	公开参数	使用价值
TS-FT	他山科技	-40~120°C; 3 秒内检测温度	抓取热/冷物、材质与接触状态
TS-EST	他山科技	0.01 N; 0.1°C; 接近 >1 cm	电子皮肤、人机安全、预接触
PX-FOOTRIX	帕西尼	足底压力与接触分布	步态稳定、地形反馈、重心控制
全身触觉体系	Kinetix	18000 触点（整机公开口径）	全身碰撞、人机交互与操作反馈

端侧部署：WRC 现场把“算力”拆成了三层

感知输入、整机 AI 计算与关节实时控制承担不同工作；判断现场可用性，不能只看 TOPS。

A | 感知输入：先把现场变成稳定、同步、可计算的数据

01

奥比中光 | Orbbec Physis

257 g | IP67 | -30-65°C | 多相机同步 <1 ms

把相机变成可在户外/工厂连续工作的部署件；同步与标定决定多机融合是否稳定。

02

武汉朗毅 | “灵睛”空间智能

空间记忆 | 自主导航 | 可泛化环境交互 | 软硬一体

上游不只卖雷达，也把感知、定位、导航和推理封装成“空间小脑”。

03

万集光电 | WLR-750

0.1 m 近场盲区 | 140°×70°视场 | 固态架构

近场安全与超广视场决定移动机器人是否能覆盖脚边、货架与狭窄通道。

B | 端侧计算：整机“大脑”与关节“小脑”不是同一种芯片

辉羲智能 | Huixi R1 PRO

375 TOPS | 204.8 GB/s | 22 路相机 | 1 kHz

大小脑融合 SoC。除模型算力，还要看内存带宽、传感器接入、零拷贝和实时控制能否在同一平台闭环。

瑞芯微 | RK182X

2.5 / 5 GB 堆叠 DRAM | 3B / 7B 本地模型

端侧大模型要同时核对量化后模型大小、内存容量、主控耦合、工具链、功耗与端到端延迟。

兆易创新 | GD32H77R

CiA402 / TwinCAT | 100 kHz | 编码器 ±0.015°

关节“小脑”看控制周期、总线同步、采样精度、发热与安全；它和中央 AI 算力解决的是不同问题。

生态供应商 | 地瓜机器人（未独立参展，通过参展整机进入现场）

维他动力 Vbot ATOM | 旭日 S100P: 128 TOPS、CPU+BPU+MCU 算控一体；RoboParty ROBOT0 Origin | RDK X5: 10 TOPS、开放开发。

数据产品：时长、帧数、参与者与精度分别看

HiPHI 代表高精度光学动捕数据，EgoLive 代表可规模化第一视角数据；两条路线的指标不能混用。

617.5 h

发布数据总时长

含左右镜像；原始采集 308.7 h

200.1 M

动作帧

90 Hz 光学动作捕捉

132 人

采集参与者

覆盖人体动作与人—物交互

<1 mm

标记点追踪精度

光学动捕系统的空间标记点追踪

产品	公司	公开数据 / 能力	用途
HiPHI	诺亦腾	617.5 h；200.1M 帧；132 名参与者；90 Hz；标记点追踪 <1 mm	人体动作与人—物交互
EgoLive	京东	约 2000 h；65,866 个 episode；346 类真实任务；第一视角双目 RGB + IMU	家庭、零售、仓储与药房
QUANXTA Zero	自变量机器人	全身移动采集、机器人回放与数据生产	示教与跨本体映射
OctoSense	章鱼动力	鱼眼头戴设备、肌电腕带、外骨骼同构手套	模型—操作—触觉闭环
Moxian 手套	墨现科技	368 个感知点；9 点/cm²；动作与接触同步采集	示教、动作捕捉与数采
REX G1	机器科学	30 s 快换灵巧手；零售货架抓取；云端跨本体	硬件接口与数据复用

口径：132 表示采集参与者人数；<1 mm 表示光学标记点追踪精度，两者是不同字段。

光轮智能：把数据、评测与部署反馈连成闭环

WRC 期间发布三项相互衔接的基础设施产品：训练前提供人类行为数据，上线前规模化评测，上线后回收失败样本。



EgoSuite-Open100K | 官方数据示例



RoboFinals | 官方评测场景

100,000 h

人类行为数据

7 类

环境

128 类

场景

15,000+

任务

01

EgoSuite-Open100K

训练数据

头部 + 腕部视角；手部与全身位姿、语义和深度标注。
首批在 Hugging Face / AtomGit 开源，覆盖精细操作、全身协调与任务时序。

02

RoboFinals

中试评测

强调可量化、可对比、可复现与大规模并发。
面向工业、物流、电力、特种、服务与医疗，比较不同模型、本体和版本。

03

RoboStack

部署反馈

多本体接入、百台级集群编排、远程接管与实时监控。
失败样本和人工接管数据自动回传，进入下一轮训练与评测。

媒体共同关注了什么：五个高频主题

综合新华社、央视/央广、界面、科创板日报、DoNews、京东相关报道与 WRC 官方展品页。

01

场景扩张

家庭任务成片出现

报道不再只截取舞蹈或跑步，而是叠衣、清桌、猫砂、取外卖等一组连续家务。

02

吞吐指标

快递与前置仓可量化

1200-2000 件/小时、1816 件/小时、98% 识别率、99.9% 折盒成功率成为传播核心。

03

操作能力

手与数采各成产品线

23/37 DoF、全直驱/腱绳、高密度触觉与百万次循环是灵巧手重点；数采手套另成独立产品线。

04

形态分化

任务型本体更受关注

轮式双臂、重载人形和四足以负载、坡度、续航、精度证明价值。

05

闭环落地

模型开始绑定现场结果

模型报道更常与真实订单、装配、药房、咖啡和跨本体演示同时出现。

七个趋势：WRC 之后，行业会继续沿这些方向竞争

这里总结产品与现场展示共同指向的结构性变化。

01

家庭成为下一块场景试验田

先从单一高频任务和开发者版本切入，再逐步扩展长序列家务。

02

物流件级操作率先规模化

可结构化、可计量、订单密度高，适合用吞吐和成功率快速迭代。

03

本体按任务分化

人形、轮式双臂、四足与专用机共存，形态由负载、通道与续航决定。

04

灵巧手成为独立产业层

手、触觉、数据手套、控制模型和标定工具形成新的产品链。

05

模型从“大”转向闭环

跨本体、任务 Agent、场景世界模型和技能库共同解决长尾失败。

06

部署参数被前置

防护、温度、同步、续航、快换、维修网络和端侧功耗进入发布核心。

07

数据商品化、接口标准化

动作帧、采集频率、演员数和跨本体映射被明确披露，数据可交易性提高。

哪些信号更接近商业化，而不只是现场效果

每个例子同时写清公司、完整产品、公开指标和判断依据；单次演示、合作签约与真实部署不可互换。

判断维度	公司 完整产品	公开指标	为什么更接近商业化
可计量	自变量机器人 WALL-B 物流分拣系统	1816 件/小时；准确率 >98%；公开 1 小时	真实随机包裹和持续时长让吞吐可复现
可复现	星海图 R1 Pro + G0.5	礼品盒长链任务成功率 99.9%（企业口径）	从单次抓取进入多步骤包装流程
可连续	魔法原子 MagicBot X1 上海开普勒 Qilin 机械麒麟	双电池热插拔，支持 7×24 h；Qilin 续航 8 h	电池、异常恢复与连续值守定义班次能力
可部署	奥比中光 Physis 上海开普勒 Qilin 机械麒麟	Physis IP67 / -30–65°C / 同步 <1 ms；Qilin 整机 IPX5、核心 IP 67	防护、温度和同步比实验室峰值更接近现场
可维护	机器科学 REX G1 + Pelican-Unify 曦诺未来 Flex 2	30 s 更换不同构型灵巧手且模型无需重训；Flex 2 整手开合循环寿命 >100 万次	快换、跨构型与循环寿命降低停机和维护成本
可采购	维他动力 大头 EDU-W 星尘智能 Astribot T1	指导价 ¥49,988；T1 起售价 ¥89,900	公开价格使预算、渠道和交付讨论成为可能
核心判断	商业化是“指标—持续运行—交付—运维”的组合证据，不是发布会参数的单点领先。		

新品速查 A：本体、模型与灵巧手

公司、完整产品名与参数摘要绑定展示；详细内容只在前文对应章节展开。

本体	
Vbot ATOM 维他动力 双足人形	1.60 m 31 DoF 臂展 1.80 m
大头 EDU-W 维他动力 轮足四足	2.5 m/s 指导价 ¥49,988
大头 / BoBo 维他动力 四足	62×30×43 cm 约 14 kg 载荷 12 kg
天工 Omni 北京人形机器人创新中心 双足	1.35 m 39 kg 开放开发
LimX Luna 逐际动力 双足	1.60 m 54 kg 27 DoF 约 4 h
MagicBot X1 魔法原子 双足	180×55.4×28 cm 约 70 kg 31 DoF
行客 Kengo 星海图 双足	1.40 m >23 DoF 内部线束折弯 >20 万次
Qilin 机械麒麟 上海开普勒 重载四足	约 300 kg 8 h 整机 IPX5
Astribot T1 星尘智能 轮式人形	1.73 m 80 kg 29 DoF ±0.3 mm
ROBOTO 01 (RP1) RoboParty 双足	1.30 m 24/30 DoF 5 kg/臂 ≥3 h
ROBOTO Origin (RPO) RoboParty 双足	1.25 m 34 kg 23 DoF >2 h
RealBOT S1 睿尔曼智能 轮式双臂	870×630×1630 mm 约 125 kg

模型与灵巧手	
SYNWorld 章鱼动力 世界模型	与 OctoH-Hand / OctoSense 构成闭环
WALL-B 自变量机器人 世界统一模型	多模态 物理推理 操作策略
Pelican-Unify 机器科学 VLA 平台	跨任务 跨物体 跨本体
AstraBrain-Agent 银河通用 任务 Agent	规划 技能调用 异常恢复
Spirit v1.5 千寻智能 具身模型	30 天公开能力提升 15%
OctoH-Hand 章鱼动力 灵巧手	23+ DoF 多模态感知 柔顺力控
Prima 1 曦诺未来 纯直驱灵巧手	22 DoF 15 N 20 kg 提升 0.08 s
Flex 2 曦诺未来 混驱灵巧手	23 DoF 400 g 12 kg 整手开合 >100 万次
RH524J1 因时机器人 混驱灵巧手	24 主动 DoF (含腕 2) 多模态感知
DexHand021 Pro 灵巧智能 腕手一体灵巧手	22 DoF 双绳驱 本地算力
B21 ZWHAND 高仿生灵巧手	独立关节驱动 完整参数待披露
三款灵巧手新品 知行机器人 灵巧手	3 指 7 5 指 7 5 指 12 DoF

新品速查 B：触觉、视觉、端侧计算、数据与场景

端侧计算按整机 AI、AI 协处理与关节实时控制分层；场景指标与公司、完整系统名和公开测试条件绑定。

触觉、视觉与端侧计算	数据、平台与场景
PX-FOOTRIX 帕西尼 足底触觉 压力分布 步态反馈	HiPhi 诺亦腾 动作数据 617.5 h 2.001 亿帧 90 Hz
PXCap Pro 帕西尼 电子皮肤 曲面覆盖 接近 + 接触	EgoLive 京东 第一视角数据 约 2000 h
PX6AX GEN3 帕西尼 六维力 装配 阻抗 工具使用	QUANXTA Zero 自变量机器人 数据平台 无本体移动采集 机器人回放
TS-FT 他山科技 多模态触觉 -40~120°C 2 s 响应	OctoSense 章鱼动力 数采套件 鱼眼头戴 肌电腕带 同构手套
TS-EST 他山科技 电子皮肤 0.01 N 0.1°C >5 cm	Moxian 手套 墨观科技 数据采集 368 点 9 点/cm2
Orbbec Physis 奥比中光 3D 视觉 257 g 60 fps IP67 同步 <1 ms	REX G1 + Pelican-Unify 机器科学 本体/模型平台 30 s 换手 模型无需重训
“灵睛”空间智能 武汉朗毅 空间小脑 感知 定位 导航 环境交互	WALL-B 物流分拣 自变量机器人 场景方案 1816 件/h >98% 公开 1 h
WLR-750 万集光电 固态雷达 0.1 m 盲区 140°×70°	R1 Pro 折盒 星海图 场景方案 长链任务成功率 99.9%
Huixi R1 PRO 辉羲智能 具身智能 SoC 375 TOPS 204.8 GB/s 22 路相机	R2 + LingBot 药房 蚂蚁灵波 场景方案 接单—取药—打包 <60 s
RK182X 瑞芯微 端侧 AI 协处理器 2.5/5 GB 3B/7B 本地模型	EgoSuite-Open100K 光轮智能 开源人类行为数据 10 万 h 7 类环境 128 类场景
GD32H77R 兆易创新 关节控制 MCU 100 kHz 编码器 ±0.015°	RoboFinals 光轮智能 中试评测 多本体 并发评测 失败诊断
	RoboStack 光轮智能 部署反馈 百台级编排 失败样本回流

WRC 新面孔（上）：大脑、本体与家庭入口

公开资料可确认至少 15 家企业或机构首次参展、首次亮相或带来首次公开产品，覆盖模型、本体、家庭与开放生态。

01

章鱼动力 (SynapX)

SYNWorld | OctoH-Hand | OctoSense

世界模型、灵巧手与具身数采；公司成立后的首次 WRC 亮相

03

深朴智能 (Simple AI)

小朴 | HiFi-UMI | Simple-World Model

家庭服务本体、无本体数采与世界模型

05

机器科学 (RoboScience)

REX G1 | Visics | Pelican-Unify

轮式本体、具身模型与跨本体操作平台

07

原力灵机

具身基础模型 DM0.5

切黄瓜、积木协作、传送带分拣等多任务长时展示

02

墨奇智能

MoRA | MORPHI KINO

15 分钟家庭长程任务；本体首次公开、公司首次亮相 WRC

04

大晓机器人

Kairos 3.1 | 环境式数采 2.0 | 晓满/晓新/晓途

WRC 首秀；以模型、数采和行业方案展示为主，不作为任务闭环证据

06

元点机器人 (Zeroth)

Zeroth Bridge “小桥” | OpenBridge

万元级开发本体与 Physical AI 开放生态

08

心言机器人

Bubbo 1

65 cm 主动陪伴机器人；WRC 首次开放家庭全场景体验

WRC 新面孔（下）：场景公司、产业组织与上游

可确认的新参展力量至少 16 家，从整机创业公司扩展到行业方案商、产业实验室与核心零部件供应商。

09

高德动量

四足机器人“途途”

首次参展 WRC；导盲、导览、导购、巡检与末端配送

11

中科开创

空间理解 | 协同管控 | 端侧智能控制新品

首次参展；隧道、电房、场站、应急消防与基建巡检

13

瑞为技术

晓蚁行李转运机器人 | 机场多机器人系统

WRC 首秀；进入真实航班行李转运 POC

15

埃马克（中国）机械有限公司

VL 4 立式车削中心 | 人形机器人传动件加工方案

首次参加 WRC；把核心传动零件的量产工艺带入机器人展会

10

招商局狮子山人工智能实验室

灵卫巡检机器人 | LiOS

首次参展；园区与楼宇运维、端云协同

12

杰创智能

掌安星 AI 智巡机器狗 | 电磁网捕器

首次参展；多机巡逻、识别、预警与处置闭环

14

舍弗勒具身智能机器人（太仓）

人形机器人核心零部件与关键子系统

首次参展；传统供应链企业进入具身智能整机生态

16

RoboParty（萝博派对）

ROBOTO Origin | ROBOTO 01 (RP1) | Party OS | HFM

2026 年首次参加 WRC；此前曾参加 WAIC，本届展示本体、操作系统与基础模型

论坛议题在讨论什么：从技术可能性转向产业条件

高频讨论集中在商业回报、家庭服务、数据规模化、工程可靠性与供应链协作，并在展品指标中得到对应。

论坛信号	代表议题	产业真正关心的问题	对应产品/生态
商业落地与 ROI	“具身智能商业落地” “场景破局”	盈利、量产、降本、回本周期、订单真伪	WALL-B 物流 MagicBot X1 Qilin
家庭成为长期入口	“当机器人成为家庭新成员”	安全共处、长程任务、家务数据、服务成本	MORPHI KINO Moz1 Bubbo 1
数据规模化	“数据驱动具身智能” “规模化探索”	数据标准、失败数据、仿真、真机集群、评测	OctoSense EgoLive QUANXTA Zero
可靠性与工程化	“从科研到规模落地” “工业关键技术”	99%-99.9% 成功率、原子技能、部署与维护	Flex 2 Physis REX G1 + Pelican
供应链与全球协作	“具身智能超级供应链” “国际合作”	标准互认、服务网络、本地化能力、生态协同	辉羲 R1 PRO 瑞芯微 RK182X 兆易 GD32H77R
阅读结论	论坛与展品正在汇合到同一问题：能否用可量化、可维护、可复制的方式进入真实业务，而不是继续增加舞台动作。		

参数口径与资料来源

同名指标可能采用不同定义与测试条件；比较产品时，应同时核对口径、工况、版本与发布时间。

01

尺寸、重量与自由度

尺寸默认采用厂商整机外形或身高口径；自由度可能包含主动/被动关节、手腕或腰部，报告沿用企业公开定义，不跨产品自行换算。

02

负载、速度与续航

峰值扭矩、持续扭矩、单臂负载与双臂负载不可互换；续航可能来自静置、行走或任务工况，未披露工况时按企业原口径列示。

03

吞吐、成功率与任务时间

均标注对应公司、产品与公开测试条件。企业现场数据可用于理解能力边界，但不视为统一第三方测试或直接采购结论。

04

首发、首秀与首次参展

全球首发、线上发布后线下首秀、版本更新、首次完整场景展示和企业首次参加 WRC 分开记录，不合并为同一种“新品”。

主要资料

WRC 官方展品与大会信息 | 企业官网、产品手册与发布稿 | 新华社、新华网、北京日报、新京报、界面新闻、科创板日报等现场报道

所有 WRC 机器人新品 已更新在 ROBOATLAS.AI

ROBOATLAS.AI 是面向机器人产业的研究与数据机构，持续整理全球机器人公司、产品、模型、关键参数与场景进展，帮助从业者快速建立可比较的产业认知。

roboatlas.ai

行业交流、产品补充与合作联系



微信群二维码

加入行业读者群



联系人二维码

报告咨询，产品补充

持续更新

WRC 新品 | 公司 | 参数 | 模型 | 场景