MASTERY ROBOT
身心智能

MASTERY IN MOTION · INTELLIGENCE IN ACTION

身心智能

产品手册

2026



MASTERY ROBOT

产品矩阵

面向教育、工业、科研与数采场景的多层级末端执行器产品组合

从入门级交互平台到高自由度研究平台，从高负载工业抓取到核心零部件，身心智能构建完整的具身智能硬件产品矩阵。



E E系列

教育与交互

6 自由度 · 340g · 12V · 20N



P P系列

工业高负载抓取

7 自由度 · 900g · 160N



X X系列

科研与数采

20 自由度 · 1000g · 3D 力感知



F F系列

工业 / 科研 / 教育

30N 夹持 · 24V · 触觉感知

E 系列

教育与交互场景的轻量化灵巧手平台

面向教育与人机交互应用，E系列在紧凑尺寸下实现稳定抓取与语音联动，适合教学、演示与基础开发。

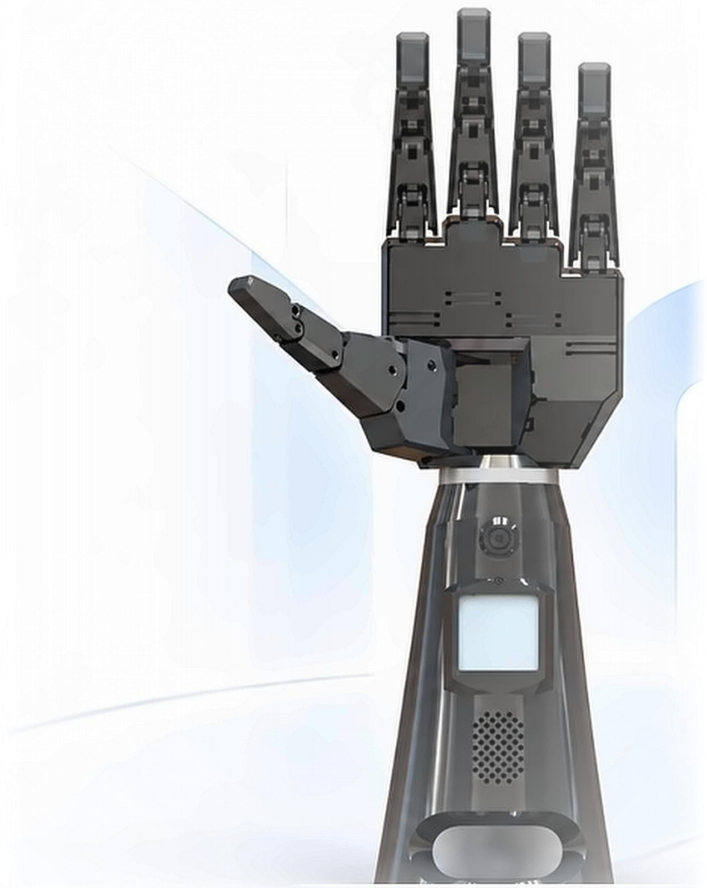
核心参数

6 主动自由度	340 g 重量	12 V 额定电压
20 N 整手抓握力	3 N 单指指尖力	485 接口

应用场景

教育市场 · 语音交互 · 基础灵巧控制演示

支持接入千问大模型，可结合语音指令对手指进行控制



P 系列

工业场景高负载灵巧手平台

面向工业抓取与高频使用场景，P系列强调负载能力、接口兼容性与长寿命表现，适合稳定部署。

核心参数

7	900 g	12 V
主动自由度	重量	额定电压

支持网口、485、CAN、USB、EtherCAT、WIFI 无线通讯

负载与寿命

30 N	100 N	160 N	>100 万次
单指主动负载额定	整手主动负载额定	最大主动负载	空载抓握寿命

触觉能力

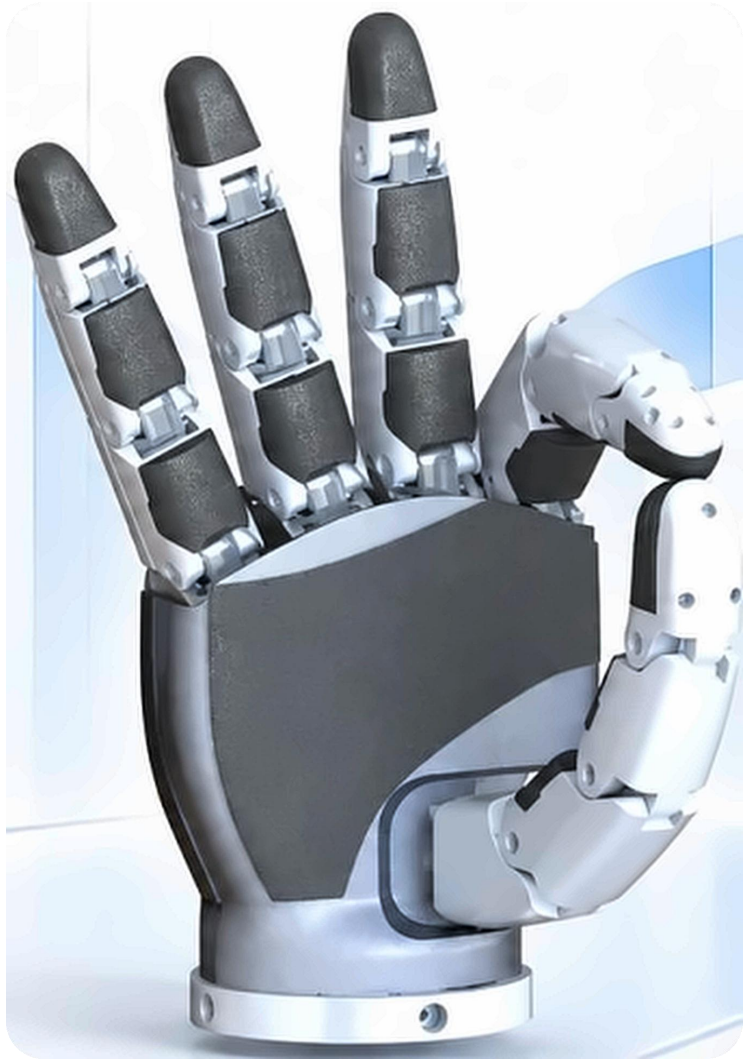
配备指尖传感器

16 点	0.2 N	50 N	0.001 N
单指感应点	感知精度	最大有效感知	最小感知力



应用场景

工业场景 · 高负载抓取 · 长寿命稳定部署



X 系列

高自由度科研与数采平台

面向科研开发与灵巧操作数据采集，X系列以更高自由度与更丰富的触觉能力，支持复杂操作研究。

核心参数

关节电机直驱

支持 CAN、485 接口

20	1000 g	24 V
主动自由度	重量	额定电压

触觉感知

配备指尖传感器

支持三维力输出

±10 N	0 – 25 N	0.1 N
切向	法向	最小感知力

应用场景

科研与数采场景 · 自由度高，可完成灵巧操作

F 系列

通用夹持与触觉感知平台

F系列兼顾工业、科研与教育需求，在紧凑结构下实现稳定夹持与触觉感知，适用于多场景部署。

核心参数

支持 485 接口

470 g 重量	24 V 额定电压	70 mm 最大开合距离
70 mm/s 开合速度	30 N 最大夹持力	>100 万次 寿命

触觉能力

每个指尖配备触觉传感器

16 点 指尖传感器点数	50 N 最大有效感知	0.001 N 最小感知力	0.1 N 感知精度



应用场景

工业 / 科研 / 教育

核心零部件

01 微型电缸

高推力、高精度、小型化线性执行器



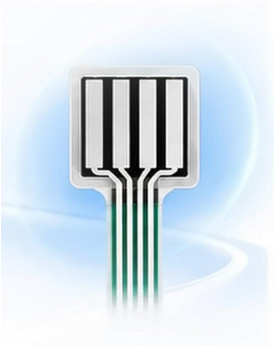
15 mm 行程	46 g 重量	12 V 电压	0.02 mm 重复定位精度
1000 万次 寿命大于	200 N 额定推力	320 N 最大推力	485 支持接口

02 压阻式触觉传感器

可定制阵列点数，适用于力觉感知与接触反馈



25阵列点　16阵列点　44阵列点　63阵列点



50 N 最大有效感知	0.2 N 感知精度	0.001 N 最小感知力

可定制阵列点数
支持 16 / 25 / 44 / 63 等多种规格

多模态电子皮肤

面向具身智能的触觉感知基础设施

多模态电子皮肤以轻薄、可延展的单层材质集成多维触觉能力，为机器人构建更丰富的接触感知与交互能力。

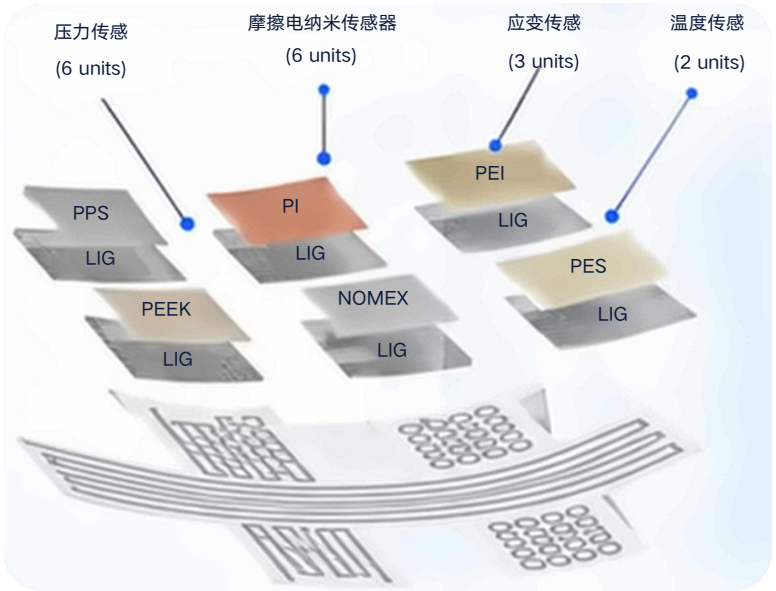
核心特性

- 感知压力
- 感知温度
- 感知材料
- 单层材质
- 感知形状
- 轻薄可延展

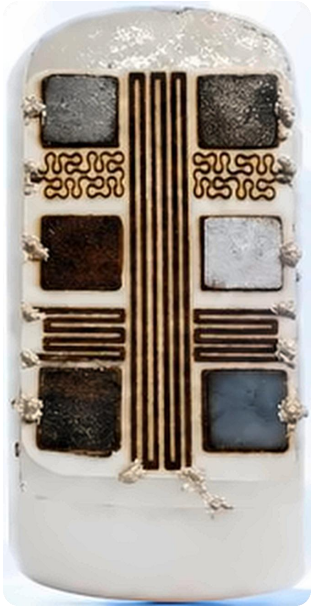
应用场景

适用于机器人触觉智能、材料识别与复杂交互感知

多模态触觉感知原理



多模态电子皮肤样品



单层柔性电子皮肤

集成多种功能传感器的可延展薄膜

MASTERY ROBOT
身心智能

匠心于动，
智见于行

Mastery in Motion. Intelligence in Action.

MASTERY
永远追求极致

DEXTERITY
灵巧操作世界

INTELLIGENCE
智能最终转化为行动