

# 解放人类双手

为智能世界注入新变量



# 全自研具身智能大模型

传统控制机器人依赖预编程，仅能在结构化环境中执行单一任务，无法应对实时变化的复杂物理世界，缺乏广泛的实用价值。**机器人行业智能化长期发展的核心在于通用的 AI 能力。**

AI 大模型技术和机器人的融合为产业发展带来了全新范式——具身智能可以解决物理世界的复杂交互。**自变量机器人(X Square Robot)基于具身智能大模型构建下一代机器人**，是国内最早采用完全端到端路径，实现通用具身智能大模型的公司之一。

**自研统一视觉 - 语言 - 动作模型(VLA),可以实现机器人自主感知、决策与高精度操作:**



**WALL-A 模型是目前世界上最大规模的端到端统一具身大模型,多个维度达到或超过 SOTA**

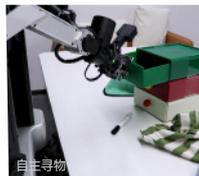
## 操作复杂度

- 随机状态
- 复杂拓扑结构的任务处理
- 精细操作和处理复杂环境的能力
- 灵活性和刚体复杂接触



## 任务复杂度

- 适应不同背景、环境、光照
- 零样本泛化、少样本学习
- 长程任务准确率极高
- 指令跟随、思维链



# 硬件一体化全栈自研



## 灵巧末端执行

模块化快换执行器系统  
实现多场景任务秒级切换



## 核心控制系统

多模态信息耦合的高频控制算法  
机器人运动控制更丝滑



## 仿生拟人构型

基于人体工程学的仿生架构设计  
精准覆盖 0-2m 立体作业空间



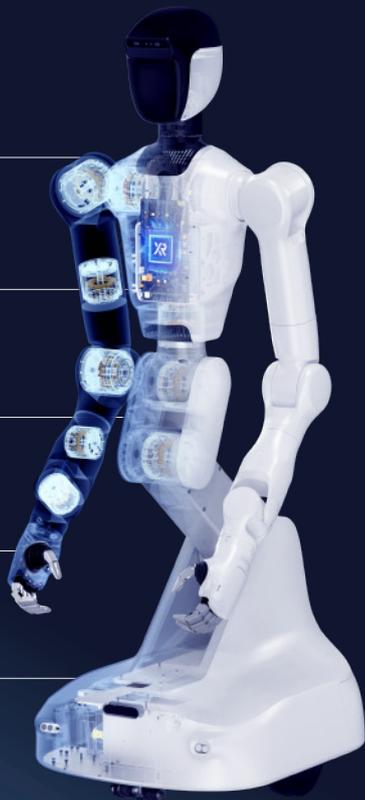
## 高度仿人手臂

7 自由度仿生机械臂, 末端最大速度 2m/s  
媲美人类运动表现



## 轮式底盘设计

超窄底盘、原地旋转  
完美适配商业综合体及公共场所移动需求



科研



工业物流



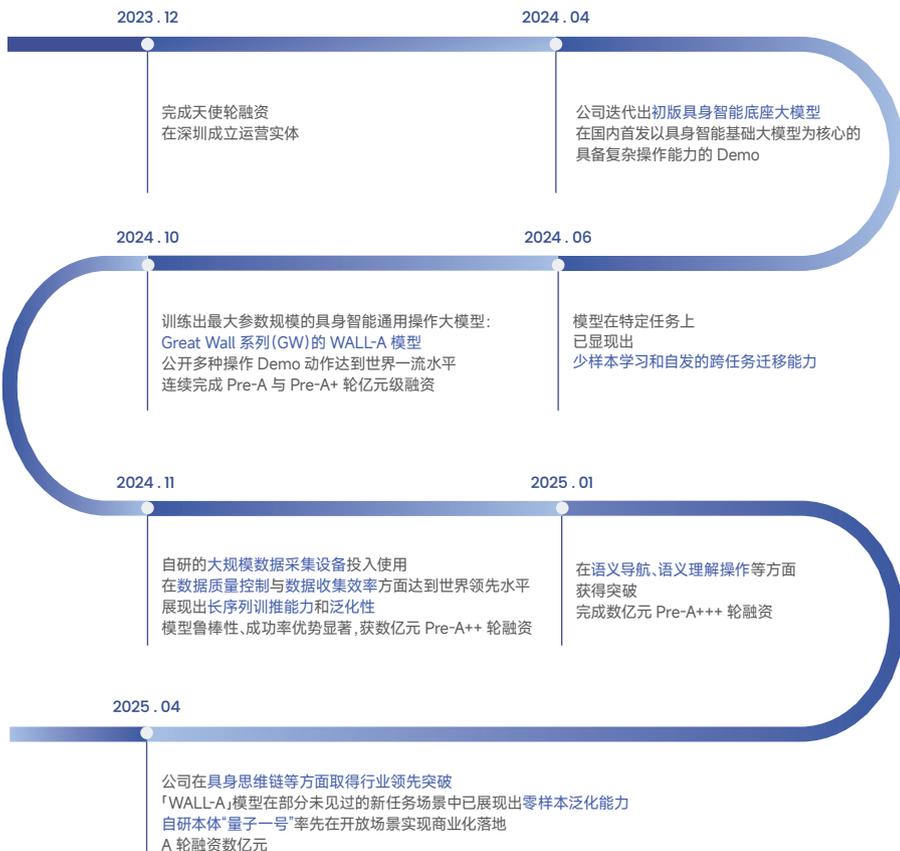
通用清洁



家庭服务

# 公司发展历程

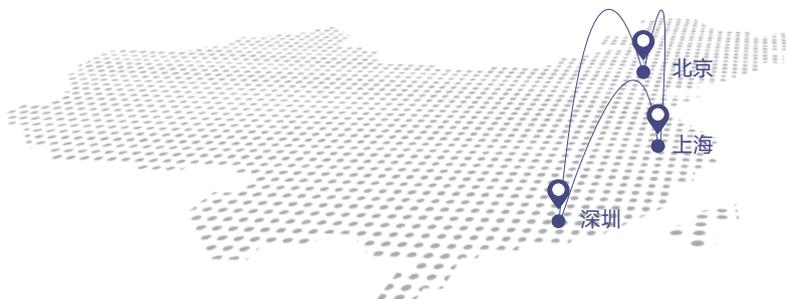
自变量成立一年半,技术水平及融资规模均达到国内 top 水平



# 核心团队

公司的核心团队汇聚了来自世界知名人工智能与机器人实验室的专家及海内外顶级高校的学者，致力于推动具身智能与机器人技术的创新与发展。

核心团队包括全球最早提出 Attention 机制 (Transformer 核心) 的研究者，国际顶级机器人实验室的专家，中国首批发布千亿级大模型的算法负责人，以及机器人硬件领域的成功创业者及头部公司骨干。



公司布局

与自变量一起

用具身智能持续创造新质生产力



更多内容 · 欢迎关注

官方网站: <https://www.x2robot.com>

商业合作: [coop@x2robot.com](mailto:coop@x2robot.com)

媒体联系: [contact@x2robot.com](mailto:contact@x2robot.com)

招聘咨询: [talent@x2robot.com](mailto:talent@x2robot.com)