

2026 人形机器人执行与感知产业峰会

如今人形机器人已经进入量产阶段，商业化与工业化进程正加速推进，将成为全球科技产业的战略级赛道。执行器作为人形机器人的“动力关节”，力控传感器作为实现精准抓取、柔顺交互的“触觉神经”，二者是决定人形机器人性能的双核心，其技术突破与协同融合成为产业规模化落地的关键所在。

当前，执行器领域面临诸多核心瓶颈：一体化伺服执行器小型化与高扭矩难以平衡，谐波/行星减速器国产化率待提升且成本居高不下，关节执行器接口规格杂乱、不同品牌兼容性不足，量产良率低且定制化生产成本高；感知端的多维力传感器、力矩传感器、柔性传感器仍受制于微型化与高精度平衡、抗干扰性弱、解耦效率低等问题。更关键的是，执行与感知的协同融合存在短板，力觉反馈与动力执行的实时匹配性差，控驱一体技术尚不成熟，成为制约人形机器人真实场景适配的核心障碍。

随着人形机器人规模化发展，整机厂对执行器与传感器的精度、成本与交付能力等提出了更为严苛的要求。应行业专家及上下游企业需求，产业链上下游亟需一个垂直、精准的产业交流平台，以此打通技术攻关、生态协同与交流合作的关键链路。

中粉会展·中粉人形机器人将于 **2026 年 6 月 24 日** 于 **苏州** 举办 **2026 人形机器人执行与感知产业峰会**。旨在汇聚顶尖技术力量与产业资源，共同探索技术突围路径，促进产业合作交流，推动执行与感知端迈入高精度、低成本、强兼容的新阶段。

.....

时间：2026 年 6 月 24 日

地点：

苏州

主办单位：

中粉会展·中粉人形机器人

支持媒体：

中国粉体网

会议主题：

1. 技术架构从单点感知到全身力觉网络演进
 2. 市场规模增大需要加速国产替代化 重构价格带
 3. 光学式力矩传感器千元级量产技术解密
 4. 关节轻量化体积微小化需求
 5. 一体化伺服执行器小型化、高扭矩、设计与量产技术
 6. 关节执行器无框电机+驱动模块集成优化策略
 7. 低功耗执行器设计与能量效率优化方案
 8. 光学式替代应变片的工艺细节、自动化标定方案、良率
 9. 力矩传感器抗干扰与温漂终极解法.
 10. 灵巧手空间集成与性能平衡的极致挑战
 11. 灵巧手力控传感阵列设计与解耦算法深度优化方案
 12. 柔性传感器与灵巧手的使用兼容方案
 13. 灵巧手精密驱动和力控协同方案
 14. 力矩传感器与执行器行业检测规则及标准化制定
-

特色活动：

- 1、量产工艺、失效分析、成本下探等实操内容解析
- 2、力控传感器检测规范、性能指标制定研讨
- 3、30+人形机器人整机厂、50+执行器/力控传感器/灵巧手核心供应商一对一洽谈
4. 执行与感知一体化方案及在工业、服务、医疗、家庭等真实场景的落地案例现场演示与实测体验
5. 企业集中发布最新技术、量产方案、合作需求
6. 执感一体化、生态化核心技术路演，优秀创新方案，现场对接资本与整机厂

资源

.....

会议费用：

3000 元/人

两人及以上 2500 元/人

收款账户

| | |
|-----|------------------|
| 户名 | 山东中粉会展服务有限公司 |
| 开户行 | 中国银行股份有限公司临沂北城支行 |
| 账号 | 233841636876 |

大会赞助：

（赞助详细内容请联系会务组了解）

- 1、协办赞助（含展位、开幕致辞，宣传片播放，企业报告等）
- 2、晚宴赞助（含展位、晚宴冠名、企业报告等）
- 3、其它赞助（会议礼品、侧屏广告、茶歇、椅背广告、胸牌广告等）
- 4、展位展示（展示桌椅+展位背景墙广告）

会务组：

联系人：张经理

联系方式：18769993742（同微信）

