

Tidewell Brain

一个智能体大脑，两种模式：单机 Solo，全场 Crew。

它做什么

- Solo：单台机器人本地完整执行，不依赖网络 (两者)
- Crew：现场所有机器人共享核心记忆、短期记忆与长期记忆 (两者)
- 任务规划、校验关口与人工批准 (两者)
- 轮式与双足机器人之间的跨形态交接 (两者)
- 从纠正中学习，经人工关口推广至整个机群 (两者)

规格

规格项	设计目标	实测值
机上操作策略	3B 级视觉语言动作模型，Jetson Thor 上 10 至 25 Hz	—
机上规划器	7 至 8B 模型，每秒 40 至 80 token	—
机上情景缓冲	30 至 60 分钟，带位姿与时间的描述	—
机上核心记忆副本	50 MB 以内，摘要固定在规划器上下文	—
断链检测	2 秒内，自动降级为 Solo	—
重连后同步	仅追加上传，机器人从不阻塞	—
现场记忆读取时延	现场局域网内 1 秒以内	—
现场规划器与校验器	30 至 70B 模型，任务边界处每次调用 0.5 至 3 秒	—
机群调度时延	经 Open-RMF，100 毫秒至 1 秒	—
每台现场服务器支持机器人数量	一台 RTX Pro 6000 级一体机支持 5 至 20 台	—
现场网络假设	专网 5G 或 Wi-Fi 6E，典型 10 至 30 毫秒，尾部至 150 毫秒	—

规格项	设计目标	实测值
离线模式	有文档，经第三方审计	—
固件签名密钥	由客户持有	—
厂商遥测	无	—
每项测试完成后加入实测值，并注明测试日期。		

安全与认证状态

IEC 61508 • 断链检测、自动降级为 Solo 与校验关口作为安全功能 • in-design

部署模式

按机器人授权 • Crew 现场服务器作为 Tidewell 一体机 • Crew 软件部署在客户合格服务器

114 Lavender Street, #07-51, CT Hub 2, Singapore 338729 • 2026年9月5日