

機器人新聞精選週報

國家智慧機器人中心 NCAIR | 企劃推廣組 | 第 5 期

01 HII 簽署 7 年期造船自動化協議 工作規模最高可達 9 億美元

2026/8/6 | 新聞摘要

美國軍用艦艇造船商 HII 今年 4 月與 Path Robotics 及 GrayMatter Robotics 共同啟動 High-Yield Production Robotics (HYPR) 計畫，規劃將 Physical AI 機器人技術導入造船製程。其中，Path Robotics 以 Obsidian 自主焊接 AI 模型，讓機器人可依實際工件與焊縫狀況進行感知、規劃與調整；GrayMatter Robotics 則發展以 AI 與 3D 視覺為核心的表面處理與檢測自動化技術，並透過 Factory SuperIntelligence (FSI) 架構，讓機器人因應不同尺寸、形狀與表面狀況的工件。

HII 與兩家公司簽署生產協議，規劃未來 7 年提供合計最高 9 億美元的造船工作，並依技術與製造成熟度及績效里程碑分階段推進。第一階段將開發與驗證自主焊接、表面處理及檢測等製程，完成相關資格認定並整合為自動化生產線；待符合美國海軍造船要求，且成本、時程與品質達標後，兩家公司才開始承接實際造船工作，初期從小型鋼結構開始，之後再逐步擴大至較大型、已預先組裝的船體結構。

關鍵重點 | HYPR 計畫、Path Robotics Obsidian 自主焊接 AI 模型、GrayMatter Robotics Factory SuperIntelligence (FSI)、AI 與 3D 視覺表面處理及檢測、美國海軍製程驗證與資格認定、分階段導入自動化。

新聞連結 | [HII](#) [MarineLink](#) [The Robot Report](#)

02 所羅門以生成式 AI 與 Active Perception 強化機器人視覺感知

2026/8/8 | 新聞摘要

所羅門將 AI 與 3D 機器視覺技術應用於人形機器人，利用生成式 AI 建立合成影像訓練資料，並導入 Active Perception 主動感知，以搜尋、選擇、放大、評估及必要時重新搜尋的循環方式辨識目標。實機展示中，人形機器人可依文字或語音指令辨識約 5 公尺外的物品、主動接近並完成抓取。所羅門表示，相關主動感知 AI 視覺技術亦已應用於美國、日本的人形機器人產品，並延伸至四足機器人、無人機、機械手臂及 AMR 等平台，包括美國電子及通訊廠巡檢應用。

關鍵重點 | 生成式 AI 合成訓練資料、Active Perception 主動感知、AI 與 3D 機器視覺、約 5 公尺目標辨識與抓取、多機器人平台應用。

新聞連結 | [中央社](#) [所羅門科技](#)

03 VicOne 發布 Isaac Sim 機器人資安測試工具 檢驗攻擊是否導致行為偏差

2026/8/9 | 新聞摘要

VicOne 推出免費的 VicOne Radeis Extension for NVIDIA Isaac Sim，讓機器人開發團隊可將自有機器人模型與任務導入模擬環境，套用 Cyber-Safety 攻擊情境，在實機測試或部署前觀察機器人是否偏離預期任務、運作邊界或預期回應。這項工具源自 VicOne 於 DEF CON 34 Robotic Hacking Community 舉辦的 Physical AI Safety

Stress Test，測試涵蓋 AI 模型、感知系統、雲端與 API、機器人通訊及嵌入式系統等攻擊路徑；活動共有 16 支隊伍累計完成 25 次成功解題。VicOne 並將相關研究成果轉化為可重複執行的測試情境，供開發團隊隨 AI 模型、軟體、感測器、通訊及控制架構更新持續進行驗證。

關鍵重點 | VicOne Radeis Extension、NVIDIA Isaac Sim 模擬驗證、Physical AI Cyber-Safety、AI 模型與感知系統攻擊測試、DEF CON 34 研究成果、部署前重複驗證。

新聞連結 | [VicOne](#) [TechOrange](#) [The Robot Report](#)

04 Tate 於美國 3 座工廠部署 58 套 Hirebotics 協作焊接系統

2026/8/6 | 新聞摘要

資料中心基礎設施製造商 Tate 在美國阿肯色州、維吉尼亞州及肯塔基州 3 座製造據點部署 58 套 Hirebotics Cobot Welder 協作焊接系統，將高度重複的焊接工作導入自動化。系統搭配 Beacon Pro 雲端軟體平台，可透過手機或平板建立、執行及監控焊接程式，並跨廠共享焊接程式與參數；其中阿肯色州據點另將協作焊接系統導入前段製程，先執行定位焊與零件預組裝，再將零件送往下游工業機器人接續作業。Hirebotics 公布的 Tate 案例指出，導入 Cobot Welder 後，在關鍵結構組件製造上，以每名焊工計算的生產量約提升至原本的 12 倍。

關鍵重點 | 58 套 Cobot Welder 跨廠部署、Beacon Pro 雲端控制平台、焊接程式與參數跨廠共享、定位焊與零件預組裝自動化、協作機器人與下游工業機器人製程銜接、關鍵結構組件人均生產量約 12 倍。

新聞連結 | [Hirebotics](#) [Business Wire](#) [The Robot Report](#)

05 宇樹科技科创板 IPO 完成申購 募資總額約 61 億元人民幣

2026/8/10 | 新聞摘要

宇樹科技上海科创板 IPO 於 8 月 10 日完成申購，發行價為每股 150.8 元人民幣，發行約 4,045 萬股，募資總額約 61 億元人民幣。募集資金規劃投入智慧機器人模型、機器人本體與新產品研發，以及智慧機器人製造基地等項目。招股文件顯示，2025 年前 9 個月公司人形機器人銷售收入中，73.60%來自科研教育、17.39%來自商業消費，行業應用占 9.01%；文件並指出，人形機器人尚未形成大規模行業應用，目前行業應用主要涵蓋企業導覽、智慧製造及智慧巡檢等場景。

關鍵重點 | 科创板 IPO 募資約 61 億元人民幣、人形機器人科研教育收入占 73.60%、行業應用收入占 9.01%、大規模行業應用尚未形成。

新聞連結 | [Reuters](#) [上海證券交易所](#) [聯合新聞網](#) [經濟日報](#)

06 Avnet 與 Weston Robot 合作推出 Edge AI 自主巡檢平台

2026/8/5 | 新聞摘要

Avnet 與 Weston Robot 合作推出 Edge AI 自主巡檢平台，將自主導航、AI 感知與巡檢功能整合於單一機器人平台。系統採用 AMD Ryzen AI Embedded 處理器，最高提供 50 TOPS AI 運算效能，可直接在機器人端執行 AI 推論與巡檢分析；並透過 3D LiDAR SLAM 進行同步定位與建圖、自主導航及動態避障，可在 GPS 訊號不足或

不穩定的環境運作，適用場域包括工廠、倉庫、港口及隧道等。巡檢功能涵蓋個人防護裝備（PPE）穿戴檢查、異常與未授權入侵偵測，並結合視覺與熱影像巡檢，協助辨識異常熱點、液體洩漏及設備異常。

關鍵重點 | Edge AI 自主巡檢平台、AMD Ryzen AI Embedded / 最高 50 TOPS、3D LiDAR SLAM、無 GPS 自主導航與動態避障、PPE 與未授權入侵偵測、熱影像與視覺分析。

新聞連結 | [PR Newswire](#) [The Robot Report](#) [Weston Robot](#)

07 漢翔 AIxVNAV 完成約 2 公里無 GPS 自主飛行

2026/8/13 | 新聞摘要

漢翔與美國 Vantor 於 8 月 11 日在 2026 總統盃無人機競賽場域進行 AIxVNAV 無人機視覺導航定位系統實機飛行測試，在無 GPS 條件下完成約 2 公里自主飛行。AIxVNAV 導入 Vantor 調校升級的 Raptor Guide 視覺定位技術 V1.0，由漢翔完成無人機系統整合，透過機載相機取得地面影像，並與 3D 資料庫比對以判斷無人機自身位置，在 GPS 受干擾、失去訊號或其他不可靠情況下維持導航。此次測試延續今年 5 月的實機飛行展示，進一步將既有技術移至總統盃競賽場域進行驗證；漢翔表示，後續仍將在不同場域累積飛行成果，以持續驗證系統的重現性。

關鍵重點 | AIxVNAV 無 GPS 視覺導航、Raptor Guide V1.0、機載影像與 3D 資料庫比對定位、約 2 公里自主飛行、競賽場域實機驗證。

新聞連結 | [聯合新聞網](#) [軍聞社](#) [中央社](#)

08 LTX 發布 LTX-2.5 開放權重世界模型 支援 Physical AI 與機器人領域微調

2026/8/11 | 新聞摘要

LTX 發布 LTX-2.5 開放權重世界模型，除影音生成與即時應用外，另提供針對 Physical AI 與機器人領域調校的預訓練模型檢查點，開發團隊可使用自身環境、感測資料與機器人任務資料進行微調，用於建立合成訓練資料，並模擬運動、物體互動等環境動態。LTX 並與 NVIDIA 合作最佳化 LTX-2.5 在 RTX GPU 與 DGX Spark 上的本地端推論，以降低記憶體需求；模型目前提供開放權重下載，並支援自行部署與微調。

關鍵重點 | LTX-2.5 開放權重世界模型、Physical AI 與機器人預訓練模型檢查點、合成訓練資料生成、運動與物體互動模擬、NVIDIA RTX / DGX Spark 本地推論最佳化。

新聞連結 | [LTX](#) [Techzine](#) [Robotics & Automation News](#)

09 NVIDIA 更新 JetPack 7.2.1 加入 Agentic Video Skills 與 Jetson T3000 機器人效能模擬

2026/8/11 | 新聞摘要

NVIDIA 發布 JetPack 7.2.1，針對 Jetson 平台新增 Agentic Video Skills，可依開發目標自動檢查裝置與軟體能力、產生視訊編解碼設定、執行效能測試，並回傳延遲、吞吐量與硬體使用率等驗證結果。新版也首次在 Jetson 支援 PyNvVideoCodec 2.2，使硬體加速的視訊資料可保留於 GPU 記憶體，並透過 DLPack 與 CUDA

device buffer 直接銜接 AI 處理流程。JetPack 7.2.1 另支援在 Jetson AGX Thor 開發套件的 T5000 模組上模擬 T3000 效能，讓開發團隊可在 T3000 實機上市前，先測試面向人形機器人與其他機器人應用的工作負載。

關鍵重點 | JetPack 7.2.1、Agentic Video Skills、PyNvVideoCodec 2.2、GPU 記憶體視訊處理、Jetson T3000 效能模擬、人形機器人與機器人工作負載預先測試。

新聞連結 | [NVIDIA](#) [Blockchain News](#) [Embedded](#)

10 KIT 開發自適應機器人拆解系統

2026/8/10 | 新聞摘要

德國卡爾斯魯厄理工學院 (KIT) 研究團隊開發機器人自動拆解系統，針對產品生命週期結束後可能因磨損、腐蝕或損壞而與原始 CAD 模型不同的情況，結合 CAD 模型、機器人作業能力與檢測結果規劃拆解流程，並在執行過程中持續依零件實際狀態更新判斷與拆解策略。系統可透過實際操作與感測結果，判斷零件是否卡住或缺失；例如實機測試中發現螺絲卡住後，系統會改變原定拆解方式，改以銑削方式移除上蓋，再取出目標零件。系統亦可指定優先取出的高價值零件，並在拆解規劃中納入零件價值，避免不必要的破壞性拆解。相關研究已於 2026 年 IEEE 國際機器人與自動化研討會 (ICRA) 發表，目前仍屬研究與實驗驗證階段。

關鍵重點 | 產品生命週期結束後自動拆解、CAD 模型與實際狀態比對、POMDP 拆解決策、自適應拆解策略、卡件 / 缺件狀態判斷、銑削替代拆解、高價值零件優先回收。

新聞連結 | [IEEE Spectrum](#) [eWEEK](#)

11 Palladyne AI 於美國陸軍演訓測試 SwarmOS 協同異質無人機執行任務

2026/8/6 | 新聞摘要

Palladyne AI 宣布，其 SwarmOS 協同自主軟體與 Gremlin-X 無人機參與美國陸軍 Project Convergence Capstone 6 (PC-C6) 演習測試，SwarmOS 並整合 Anduril Lattice 平台，使不同廠商的 Group 1 與 Group 2 無人機協同運作。任務情境中，無人機執行情監偵 (ISR)、搜尋與辨識目標，並透過美軍指揮管制系統共享目標資訊；Palladyne AI 表示，在士兵保留是否交戰的決策權前提下，SwarmOS 可協調 Gremlin-X 執行後續任務與戰損評估。此次 PC-C6 為美國陸軍用來持續驗證新一代指揮管制架構 (NGC2) 與逾百項新興技術的大型實驗。

關鍵重點 | SwarmOS 協同自主軟體、Anduril Lattice 平台整合、異質無人機協同、情監偵 (ISR) 與目標資訊共享、士兵保留交戰決策權、PC-C6 師級演習測試。

新聞連結 | [Palladyne AI](#) [BusinessWire](#) [U.S. Army](#)

12 Molex 推出 MiniMix 機器人用混合連接器 整合 15A 電力與 1Gbps 乙太網路

2026/8/5 | 新聞摘要

Molex 推出 MiniMix Hybrid Power and Signal Connectors，針對人形機器人、自主移動機器人 (AMR) 及工業自動化設備的狹小關節與致動器空間，將最高 15A 電力傳輸與 1Gbps 1000BASE-T1 乙太網路整合於單一連接

介面。MiniMix 僅需 5.65 mm 的配線空間，可穿過狹窄的致動器與機器人關節內部通道，讓預先端接的線纜可直接配置於致動器、機器人關節及末端執行器內部，減少分開配置電力與訊號連接器所需的佈線空間與組裝作業。產品目前已提供樣品及功能評估組件供客戶設計導入與測試，Molex 預計於 2026 年底擴大商業生產規模。

關鍵重點 | MiniMix 混合連接器、15A 電力傳輸、1Gbps 1000BASE-T1 乙太網路、5.65 mm 配線空間、人形機器人 / AMR 關節應用。

新聞連結 | [Automation News](#) [Robotics Business News](#) [Molex](#)

13 Maximo 太陽光電施工機器人累計安裝逾 18 萬片模組

2026/8/10 | 新聞摘要

Robotics & Automation News 專訪 Maximo 商務長 Nick Hegeman，進一步說明其太陽光電施工機器人在大型太陽光電案場的實際運作方式。Maximo 結合光達 (LiDAR)、攝影機、電腦視覺與 AI 演算法，辨識太陽光電模組、追日系統結構及周邊環境，並依現場深度、傾角與安裝位置調整作業，在人員進入工作區或出現障礙物等情況下即時修正。Maximo 目前累計安裝逾 18 萬片太陽光電模組，對應超過 100 MW 裝置容量；專訪指出，系統已從早期試點進入大型太陽光電案場的實際施工階段。

關鍵重點 | 太陽光電施工機器人、光達 (LiDAR) 與電腦視覺、AI 演算法即時調整、追日系統結構辨識、累計安裝逾 18 萬片模組、超過 100 MW 裝置容量、大型案場實際施工。

新聞連結 | [Robotics & Automation News](#) [AES](#)

14 Stratom 團隊獲美國陸軍 Project Sustainment 原型開發合約 開發 TALUS 自主運補系統

2026/8/10 | 新聞摘要

由 Stratom 領軍的團隊取得美國陸軍 Project Sustainment 一項原型開發合約，將開發 Tactical Autonomous Logistics Utility System (TALUS) 自主運補系統，支援分散部署部隊在受威脅及條件受限的環境中自主運送補給物資。TALUS 採模組化設計，整合 ND Defense 軍用車輛平台與 Forterra AutoDrive 自主技術，並結合 GS Engineering 的系統工程與測試，以及 Waltonen Engineering 的硬體設計、製造與整合能力，可依不同補給任務與酬載需求調整配置。Stratom 表示，Project Sustainment 為期 18 個月，現階段目標為完成系統整合與技術成熟化，後續將交由美國陸軍士兵進行實地操作評估。

關鍵重點 | Project Sustainment 原型開發合約、TALUS 自主運補系統、ND Defense 軍用車輛平台、Forterra AutoDrive 自主技術、模組化任務與酬載配置、系統工程與硬體整合。

新聞連結 | [GS Engineering](#) [The Robot Report](#) [NAMC](#)