

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 6 期

01 San Mateo County 率先研擬人形機器人商業許可

2026/8/11 | 新聞摘要

美國加州 San Mateo County 監事會通過決議，要求縣府研擬企業部署與操作人形機器人的許可制度，後續條例草案仍須再送監事會審議。官方文件指出，未來制度將以公共健康與安全、消防與危險物質應變、降低對勞工的經濟衝擊及建立執法機制為四大原則，並評估納入緊急停止裝置、受訓人員現場監督、鋰電池認證及就業影響評估等要求，目前制度仍在研擬中。

關鍵重點 | 人形機器人商業許可、公共安全監管、就業影響評估。

新聞連結 | [KQED](#) [ABC7 News](#) [San Mateo County Board](#)

02 Geek+ 推出 RoboShuttle Hyper 高速攀爬 AMR

2026/8/12 | 新聞摘要

Geek+ 推出 RoboShuttle Hyper 新一代倉儲 AMR，可沿貨架上下移動，從貨架取出料箱並送到揀貨工作站。系統支援相鄰貨架同時有多台機器人作業，同一排貨架也可由兩台機器人同時運行。Geek+ 表示，RoboShuttle Hyper 最高攀升速度為 1.5 m/s，每 1,000 平方公尺每小時最高可處理 6,000 個料箱；搭配 Max Workstation 時，單一工作站每小時可處理超過 800 個料箱。

關鍵重點 | 貨架攀爬式 AMR、多台機器人協同作業、最高 1.5 m/s 攀升速度。

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

03 ARM Institute 公開 Physical AI 國防製造徵案

2026/8/12 | 新聞摘要

美國 ARM Institute 公開 27-01 技術專案徵案，聚焦機器人與 Physical AI 在國防製造領域的應用。提案技術須聚焦國防製造需求，技術成熟度 (TRL) 介於 4 至 7，並在專案結束前於與實際生產相關或具代表性的環境完成展示。徵案技術方向包括製造機器人的多模態感知與 AI、快速任務切換、多台機器人與人員協同、人員監督下的自主運作、即時路徑規劃與控制，以及移動機器人；應用範圍涵蓋艦艇、無人機系統、彈藥、飛彈及其他國防製造需求。

關鍵重點 | Physical AI 國防製造、技術成熟度 (TRL) 4-7、多台機器人與人員協同、即時路徑規劃與控制、移動機器人。

新聞連結 | [ARM Institute](#) [ARM Institute News](#) [Manufacturing USA](#)

04 Matic 推出 Cues 用語音與手勢控制家用機器人

2026/8/13 | 新聞摘要

Matic 為既有掃拖機器人推出 Cues 語音與手勢控制功能，使用者可透過語音或用手指向髒污位置，指定清潔位置、跟隨使用者或返回充電座等任務。手勢辨識利用機器人既有的 5 顆攝影機，並在機器人端完成辨識；

「Hey Matic」喚醒詞同樣在機器人端處理，後續自然語言指令則傳送至 Gemini API 進行雲端處理。The Verge 實際測試時，可用手勢指定髒污位置，也能透過自然語言連續安排不同房間的吸塵與拖地任務。

關鍵重點 | 語音與手勢控制、5 顆攝影機手勢辨識、Gemini API 雲端自然語言處理、跨房間連續清潔任務。

新聞連結 | [The Verge](#) [Matic](#) [Vacuum Wars](#)

05 LG 建 Robot Data Factory 攜 NVIDIA 加速 Physical AI 訓練

2026/8/18 | 新聞摘要

LG 與 NVIDIA 擴大機器人合作，LG 正在首爾 Yangjae R&D Campus 建置機器人資料工廠 (Robot Data Factory)，並以 CLOiD 機器人在家庭與製造訓練環境中執行清潔、搬運、堆疊與組裝等任務，蒐集機器人操作資料。蒐集的資料再結合 NVIDIA Omniverse 函式庫、Cosmos 世界模型與 Isaac 機器人開發平台進行資料擴增與合成，並回饋機器人訓練，用於強化 LG 的機器人基礎模型 (RFM)。LG 表示，資料工廠預計今年底全面運作並配置數百台機器人，屆時現場蒐集與合成、擴增的訓練資料合計目標達 10 萬小時。LG 另規劃結合 NVIDIA 技術開發新一代雙足人形機器人，預計 2027 年第 1 季公開。

關鍵重點 | Robot Data Factory、實體與合成資料訓練、NVIDIA Omniverse / Cosmos / Isaac、LG Robot Foundation Model、雙足人形機器人開發。

新聞連結 | [LG Electronics](#) [Yonhap](#) [DIGITIMES](#) [Benchlife.info](#)

06 Diligent Robotics 啟動 Moxi 2.0 醫療機器人部署

2026/8/17 | 新聞摘要

Diligent Robotics 開始將 Moxi 2.0 部署至美國醫療體系，目前正陸續部署至 3 家醫療機構。新平台整合 Diligent 的機器人世界模型，將機器人在醫院實際執行任務所累積的資料送回雲端訓練，再透過軟體更新回到機器人端，形成持續學習循環，以改善其對醫院環境、特殊情況及任務執行的處理能力。Moxi 2.0 並升級 NVIDIA 運算硬體、攝影機與感測器；Diligent 表示，其機器人端運算能力為上一代 10 倍，環境感知處理速度為上一代的 10 至 15 倍，單次最長可運作 9 小時。

關鍵重點 | Moxi 2.0 醫療服務機器人、世界模型、learning flywheel、真實醫院部署資料持續訓練、AWS SageMaker HyperPod 雲端訓練、NVIDIA A2000 運算平台、10-15 倍環境感知處理速度。

新聞連結 | [The Robot Report](#) [RoboticsTomorrow](#) [Nasdaq / GlobeNewswire](#)

07 Serve Robotics 與 Grubhub 啟動自主配送機器人服務

2026/8/17 | 新聞摘要

Serve Robotics 與 Grubhub 合作，將 Serve 的人行道配送機器人用於 Grubhub 平台訂單配送，合作初期從芝加哥、洛杉磯及維吉尼亞州亞歷山卓展開。Serve 表示，芝加哥將有超過 100 家 Grubhub 合作商家提供機器人配送，洛杉磯則接近 200 家，後續預計有更多餐廳加入；Wonder 位於亞歷山卓的據點也將透過 Serve 的自主配送網路提供機器人配送。這項合作是在 Serve 表示現階段不打算續約與 Uber Eats 的合作後公布；Reuters 報導，雙方現有合作預計於 2027 年初到期，Serve 執行長 Ali Kashani 表示，公司預期 Grubhub 合作與其他計畫可逐步補足未來流失的 Uber 訂單量。

關鍵重點 | Grubhub 機器人配送、Serve 人行道配送機器人、三地商業服務啟動、逾百家合作商家、自主配送網路擴張。

新聞連結 | [Reuters](#) [Wonder / Grubhub](#) [Serve Robotics](#) [Yahoo](#)

08 Seeing Machines 推出 Physical AI 機器人平台

2026/8/17 | 新聞摘要

Seeing Machines 推出 Physical AI 機器人軟體平台，將其以人為中心的 AI 技術與超過 25 年的人因研究經驗，延伸至機器人及工業自動化領域。平台透過動態 3D 感知地圖整合人、物體與周遭環境資訊，可辨識人的位置、姿勢、視線、注意力與行為狀態，並預測人的移動、潛在危險及互動軌跡，再提供導航、操作、物品交接及安全監督等機器人行動支援。平台亦結合基礎模型、邊緣 AI 與合成資料，並支援特定任務的視覺 - 語言 - 動作模型 (VLA)，應用範圍涵蓋製造、物流與倉儲、醫療等人機協作場域。Seeing Machines 此前亦取得一家未具名的全球工業科技公司開發合約，將以其 Perception Map 與以人為中心的 AI 技術，開發用於工廠自動化場域的機器人概念驗證 (proof-of-concept) 應用。

關鍵重點 | AI 機器人軟體平台、人因感知與行為預測、動態 3D 感知地圖、視覺 - 語言 - 動作模型 (VLA)、邊緣 AI 與合成資料、工廠自動化 PoC。

新聞連結 | [Seeing Machines RNS](#) [Taiwan News / PR Newswire](#) [Yahoo](#)

09 Hexagon AEON 進入 Schaeffler Humanoid Gym 訓練

2026/8/19 | 新聞摘要

Hexagon Robotics 與 Schaeffler 宣布，AEON 人形機器人已進入 Schaeffler 位於德國的 Humanoid Gym，依「訓練 - 驗證 - 部署 (Train-Validate-Deploy)」流程進行工業任務訓練與驗證。AEON 會透過模仿學習與反覆執行來學習新的工業任務，並在 Schaeffler 工廠中挑選具代表性的製造作業進行測試，持續調整並驗證機器人完成任務的方式；Humanoid Gym 同時協助 Schaeffler 累積操作、訓練及將人形機器人整合至生產場域所需的專業能力。Schaeffler 此前已規劃未來 7 年在全球生產系統部署至少 1,000 台 AEON，Humanoid Gym 的訓練則將在未來 6 個月內，加速 AEON 於 Schaeffler 多種製造流程應用中的部署。

關鍵重點 | Humanoid Gym 訓練驗證、Train-Validate-Deploy 流程、模仿學習、機器人控制策略驗證、代表性製造任務、未來 7 年至少 1,000 台部署規劃。

新聞連結 | [Engineering.com](#) [Hexagon](#) [Schaeffler](#) [Hexagon Robotics](#)

10 達明展示 Real-Sim-Real 流程 TM Xplore I 展示智慧物流應用

2026/8/19 | 新聞摘要

達明機器人於 2026 台北自動化工業大展展示 Real-Sim-Real 部署流程，從真實環境的視覺感知與 3D 場景重建開始，在模擬環境進行自動點位生成、快速教導及 NVIDIA Omniverse 模擬驗證，再透過 AI 空間定位銜接實機部署。達明表示，這套流程用於降低 Physical AI 從模擬環境走向真實產線時的工程落差。展場中的 TM Xplore I 則展示倉庫取箱、物料運送及工作站交接等廠內物流流程；達明並以「AI 雙引擎」策略串聯 AI Cobot 與 TM Xplore I，共用 AI 視覺、視覺 - 語言 - 動作 (VLA) 多模態模型與機器人學習能力。

關鍵重點 | Real-Sim-Real 部署流程、NVIDIA Omniverse 模擬驗證、AI 空間定位、TM Xplore I 智慧物流、AI 雙引擎架構、視覺 - 語言 - 動作 (VLA) 多模態模型。

新聞連結 | [達明機器人](#) [財訊快報](#) [經濟日報](#) [鉅亨網](#)

11 台達電首秀具身智能雙臂協作平台 整合 AI 模型與機器人控制

2026/8/19 | 新聞摘要

台達電於 2026 台北國際自動化工業大展首度展示具身智能雙臂協作平台，整合 AI 模型與機器人控制，現場可透過語音指令指定畫風，由機器人完成肖像繪製。平台採用台達電 AI 機器人控制軟體平台，搭載 NVIDIA Jetson AGX Orin 運算模組，並整合 Isaac ROS Nvblox 與 cuMotion，可建立即時 3D 環境模型並進行動態避障，支援機器人自主推論、學習與任務執行。台達電表示，平台可讓機器人透過語言、影像等資訊自主學習任務、分析工作流程、執行並修正，未來可應用於 AI 伺服器組裝等少量多樣、多工序的組裝作業。

關鍵重點 | 具身智能雙臂協作、AI 機器人控制軟體平台、Jetson AGX Orin、Isaac ROS Nvblox 與 cuMotion、即時 3D 建模與動態避障、語言與影像資訊自主學習。

新聞連結 | [台達電](#) [經濟日報](#) [鉅亨網](#)

12 和椿首秀多品牌、多型態機器人「無人工廠」方案

2026/8/19 | 新聞摘要

和椿科技於 2026 台北國際自動化工業大展首度展示整合多品牌、多型態機器人的「無人工廠」方案，並結合自主開發軟體平台與系統整合能力，整合不同品牌機器人、設備及作業流程。現場模擬倉儲場域，由零售機器人偵測貨架庫存、無人堆高機執行補貨運輸、潛伏式 AMR 搬運料架，再由 Cruzr 輪式機器人上料及人形機器人補貨上架，呈現不同品牌、多型態機器人在同一場域接力協作的流程。和椿表示，企業導入智慧機器人與自動化已由追求單點設備效率，逐步轉向跨設備、跨流程及跨系統的整體協作，公司將持續深化跨品牌、跨系統整合能力。

關鍵重點 | 多品牌多型態機器人整合、「無人工廠」方案、跨設備與跨流程協作、無人堆高機與潛伏式 AMR、Cruzr 輪式機器人與人形機器人、自主開發軟體平台。

新聞連結 | [和椿科技](#) [財訊快報](#) [科技新報](#)

13 上銀物流機器人 11 月推出新版 小量生產延至 2027 年

2026/8/19 | 新聞摘要

上銀於 2026 台灣機器人與智慧自動化展表示，新一代物流機器人正在改版，預計 11 月推出新版本；原先規劃今年底進入小量生產，現延後至最快 2027 年。這款具 AI 功能的雙臂八軸物流機器人由上銀、大銀微系統與美國 Dexterity 合作開發，可執行智慧分選、裝卸等物流任務。此次展會並同步展示人形機器人核心驅動技術、智慧夾爪、智慧焊接系統，以及半導體自動化與高精度運動控制相關技術；其中人形機器人整合螺桿傳動元件、諧波減速機、馬達、驅動器與控制系統，並透過線性與旋轉致動模組支援站立、行走、搬運及關節旋轉等動作，智慧夾爪則結合 AI 辨識與彈性夾取技術，支援機器人末端操作。

關鍵重點 | 雙臂八軸物流機器人、智慧分選與裝卸、人形機器人核心驅動技術、線性與旋轉致動模組、AI 智慧夾爪、智慧焊接系統。

新聞連結 | [富聯網](#) [財訊快報](#) [上銀](#) [MoneyDJ](#) [經濟日報](#)

14 崇越攜手 SCIVAX 展出機器人視覺與觸覺感測技術

2026/8/19 | 新聞摘要

崇越科技攜手日本 SCIVAX 於 2026 台北國際自動化工業大展展示三項機器人視覺與觸覺感測方案，包括單點面積僅 1 平方公厘的極微型光學觸覺感測器、結合超穎透鏡 (Metalens) 的 3D 空間感測器，以及搭載人臉辨識的深度感測相機。光學觸覺感測器利用受力產生的機械變形改變光強度，以量測受力大小，可整合於機械手臂指端；現場亦展示供系統整合商及研發人員進行硬體整合與功能測試的開發評估套件。3D 空間感測方案採用結合 Amtelus 發射技術與超穎透鏡接收技術的間接飛時測距 (iToF) 感測相機；另一款深度感測相機則透過紅外線相機與六角點陣投射模組進行 0.2 至 5 公尺距離量測，並結合人臉辨識，可執行 3D 空間建圖、障礙物偵測及身分識別。

關鍵重點 | 極微型光學觸覺感測器、1 平方公厘感測點、超穎透鏡 (Metalens)、間接飛時測距 (iToF)、3D 空間建圖與障礙物偵測、機械手臂指端感測。

新聞連結 | [鏡報](#) [經濟日報](#) [鉅亨網](#)

15 Foxglove 導入 AI 代理與 NVIDIA Cosmos 語意搜尋

2026/8/18 | 新聞摘要

Foxglove 於年度機器人開發者大會 Actuate 26 公布新的機器人資料工具，導入內建 AI 代理、語意搜尋及比較模式，協助機器人開發者搜尋、視覺化、比較與除錯多模態資料。內建 Agent Sidebar 可依自然語言指令建立視覺化版面、協助問題排查、撰寫使用者腳本及建立事件；桌面版 Model Context Protocol (MCP) 伺服器則可讓 Claude Code、Cursor 等外部 AI 工具連接 Foxglove，搜尋資料、建立版面、撰寫腳本及控制資料播放。語意搜尋可依自然語言描述的機器人行為或情境查找相關資料，並與 FoxQL 資料條件組合；比較模式則可將兩筆以上的測試紀錄對齊於同一時間軸，協助比較不同模型、軟體版本、機器人或測試情境的差異。

關鍵重點 | AI 代理、機器人資料語意搜尋、NVIDIA Cosmos、Model Context Protocol (MCP)、FoxQL 條件查詢、多次測試比較與除錯。

新聞連結 | [Engineering.com](#) [Business Wire](#)

16 Gravis Robotics 募資 2 億美元 擴大全球自主工程重機械部署

2026/8/17 | 新聞摘要

Gravis Robotics 完成 2 億美元 A 輪募資，由 SoftBank 投資，資金將用於擴大自主工程重機械在全球工地的部署。Gravis 透過 Gravis Rack 自主控制改裝套件，為既有挖土機等工程重機械加裝感測器與自主控制系統，可支援 AI 輔助人工操作至全自主作業；全自主模式下，操作人員可離開駕駛室，在其他位置監督機隊。Gravis 與 Develon 共同開發的 Real-X 自主履帶式挖土機已於 4 月底交付瑞士 KIBAG 實際使用，在技術人員監督下於私人土地執行挖溝等土方作業；Gravis 表示，其自主系統相較人工操作最高可提升 30% 的工地生產力。

關鍵重點 | Gravis Rack 自主控制改裝套件、既有工程重機械自主化、AI 輔助至全自主作業、Real-X 自主挖土機實際工地應用。

新聞連結 | [Construction Dive](#) [SiliconANGLE](#) [ROBOS.news](#) [Gravis Robotics](#) [Develon](#)