

機器人新聞精選週報

國家智慧機器人研究中心 NCAIR | 企劃推廣組 | 第 9 期

01 Arm 推實體 AI 全面設計 機器人能力分六級

2026/9/8 | 新聞摘要

Arm 推出「實體 AI 全面設計」(Arm Total Design for Physical AI)，串聯超過 80 家合作夥伴，整合 AI 模型、軟體堆疊、感測器、運算硬體、虛擬平台與數位孿生等技術，降低跨供應商的系統整合複雜度，並讓解決方案能更早進行開發與驗證。Arm 指出，自動駕駛與機器人面臨感知、AI 推論、即時控制、安全與高效運算等共同技術需求。Arm 同步提出「機器人能力分級框架」，初步將機器人能力分為 RL0 至 RL5 六個層級，由固定反應、依預設計畫執行及根據回饋調整，逐步延伸至依情境與意圖選擇行動、多目標規劃與協調，以及持續改善策略。框架並將真實世界使用情境與機器人的行為、輸出及系統需求連結，涵蓋延遲、運算配置、記憶體與功耗限制、確定性及安全性。Arm 表示，初步架構已納入機器人生態系意見，後續將持續與產業夥伴共同完善。

關鍵重點 | Arm Total Design for Physical AI、跨供應商軟硬體整合、虛擬平台與數位孿生驗證、RL0 ~ RL5 機器人能力分級、感知 - 推論 - 行動架構、即時運算與資源配置、確定性與安全性需求。

新聞連結 | [Arm](#) [鉅亨網](#) [科技新報](#) [科技報橘](#) [Fierce Sensors](#)

02 Antioch 募資 3,200 萬美元 擴大 Physical AI 模擬驗證平台

2026/9/8 | 新聞摘要

Physical AI 模擬軟體新創 Antioch 完成 3,200 萬美元 A 輪募資，將持續擴展其 Physical AI 開發與驗證平台。Antioch 依據客戶的硬體、感測器、軟體、AI 模型、應用環境及系統限制建立模擬環境，並利用實體測試資料持續校準，使開發團隊可在雲端平行執行數千個測試情境，評估感知模型、規劃模組、控制器、感測器配置及機構設計等系統變更。Antioch 採混合式模擬方法，將幾何、運動學、硬體規格、感測器配置及物理限制等已知條件直接建模，再利用真實資料學習較難明確描述的感測器行為、物理效應、複雜互動，以及模型與實體系統之間的差異，並持續以實體資料回饋模擬模型。平台亦可產生罕見故障、特殊環境及新硬體配置等合成資料。Antioch 目前整合 NVIDIA Omniverse 函式庫、Isaac Sim 及 Isaac Lab；Amazon 旗下 Ring 表示，其模擬結果與實體測試結果接近，包括未納入校準的測試情境。

關鍵重點 | Physical AI 模擬驗證平台、客製化系統級模擬環境、雲端大規模平行測試、物理模型與資料驅動混合式模擬、實體資料持續校準、極端情境合成資料、NVIDIA Omniverse 與 Isaac 機器人開發工具整合。

新聞連結 | [Antioch](#) [SiliconANGLE](#) [Greylock](#)

03 Agility Robotics 揭露財務資訊 2025 年營收約 180 萬美元

2026/9/4 | 新聞摘要

Agility Robotics 在與 Churchill Capital Corp XI 合併上市程序中提交 Form S-4 註冊聲明，文件顯示公司 2025 年淨銷售額約 178 萬美元，營業損失約 1.4 億美元。Agility 表示，Digit 已在客戶環境累計超過 6.5 萬小時運作，部署承諾涵蓋 9 個客戶設施；公司預計於 2026 年推出下一代 Digit v5。S-4 亦揭露 Digit v5 規劃採取機器人即服務 (RaaS) 與直接購買兩種商業模式。依公司財務模型的示意估算，RaaS 模式每月費用約 8,500 美元，另收約 2.5 萬美元部署費；直接購買則以單機約 20 萬美元估算，另有約 2 萬美元部署費及每年約 3.6 萬美元的軟體與維護費。Agility 並表示，Digit v5 的設計規格為每 24 小時最高約可運作 22 小時，最大舉升負載可達 50 磅 (約 22.7 公斤)。

關鍵重點 | 2025 年淨銷售額約 178 萬美元、營業損失約 1.4 億美元、Digit v5 雙軌商業模式、RaaS 月費約 8,500 美元、9 個客戶設施部署承諾、累計逾 6.5 萬小時客戶環境運作、最高約 22 小時運作與 50 磅舉升負載。

新聞連結 | [The Robot Report](#) [Business Insider / Yahoo Finance](#) [Humanoids Daily](#)

04 Palladyne AI 攜手 FANUC 以實體 AI 強化工業機器人

2026/9/8 | 新聞摘要

Palladyne AI 與 FANUC America 宣布策略合作，雙方將針對 FANUC 工業機器人平台最佳化 Palladyne IQ 實體 AI 軟體，提升機器人在動態作業環境中的適應能力。合作項目包括 AI 驅動的運動規劃與行為調整、遠端操作與人員輔助學習，以及透過模擬與 AI 模型訓練加速部署。Palladyne IQ 採閉迴路自主架構，使機器人可依感測資訊與環境變化持續調整行動。雙方並將共同驗證製造、倉儲及物流等客戶應用情境，並為系統整合商與終端使用者開發標準化部署流程，涵蓋從軟體最佳化、模型訓練、應用驗證到部署流程建立等階段。

關鍵重點 | Palladyne IQ 實體 AI 軟體、FANUC 工業機器人平台最佳化、AI 運動規劃與行為調整、遠端操作與人員輔助學習、模擬與 AI 模型訓練、製造倉儲物流應用驗證、標準化部署流程。

新聞連結 | [Palladyne AI](#) [The AI Insider](#) [Market Business News](#) [The Robotics Media](#)

05 GMO AIR 推 GMO LOOP 以場域資料改善人形機器人動作

2026/9/8 | 新聞摘要

GMO AI & Robotics Corporation (GMO AIR) 推出「GMO LOOP for Physical AI」，運用人形機器人在實際場域取得的運作資料，透過「場域資料蒐集、模型改善、套用至實機」三個流程，持續改善不同場域及作業所需的動作精度。取得的攝影機影像與關節動作紀錄等資料，可用於追加訓練、調整動作參數及更新模擬環境，再將改善成果套用至現場機器人；改善後的機器人持續累積新資料，進入下一輪更新。GMO AIR 表示，此機制主要因應導入前模擬訓練與實際場域環境之間的落差。GMO LOOP 主要負責人形機器人導入後的動作改善，不涉及機器人本體開發或改良，並與機器人製造商分工。目前服務先適用於 GMO AIR 提供的人形機器人，後續將逐步擴大適用機型，並依工廠、倉儲及物流等場域累積的資料，擴充動作改善方法及可支援的作業類型。

關鍵重點 | GMO LOOP for Physical AI、場域資料持續學習、模型更新與實機回饋、攝影機影像與關節動作資料、動作參數調整與模擬環境更新、縮小模擬與實際場域落差、人形機器人導入後動作改善。

新聞連結 | [GMO AIR](#) [RobotToday](#) [AI Watch](#)

06 花東推醫療無人機物流 從災時送藥走向日常照護

2026/9/8 | 新聞摘要

東區全人推動委員會推進花東偏鄉醫療無人機物流應用，近期舉辦實機飛行展示，規劃將過去災害期間的緊急送藥經驗延伸至日常醫療物流。現場展示垂直起降固定翼無人機，最大航程約 120 公里、時速約 100 至 120 公里，可載運約 3 至 5 公斤物資，並具備自動起降、充電及遠端監控功能；偏遠或跨海運輸可搭配衛星通訊備援，運輸箱具冷鏈溫度控管，可運送藥品、血品、醫材及檢體。花蓮慈濟醫院先前已在災害期間結合遠距診療、醫師開立處方、藥師調劑及無人機配送完成送藥流程，後續規劃進一步串聯遠距診療、醫師處方、藥師調劑及物資追蹤，並彙整不同醫療院所與地區的配送需求，規劃常態航線、起降據點及共同調度方式，逐步將醫療無人機由災時緊急支援延伸至偏鄉日常醫療物流。

關鍵重點 | 垂直起降固定翼無人機、120 公里級航程與 3~5 公斤載重、自動起降與遠端監控、衛星通訊備援、冷鏈醫療物資運送、遠距診療至藥事配送流程整合、偏鄉醫療物流常態化規劃。

新聞連結 | [中央社](#) [聯合新聞網](#) [自由健康網](#) [Taipei Times](#)

07 新纖攜極現、JEDSY 醫療物流無人機擬在台研發製造

2026/9/8 | 新聞摘要

新光合成纖維、極現科技與瑞士醫療物流無人機業者 Delivery Glider AG (JEDSY) 簽署合作備忘錄，規劃在台灣共同成立合資公司，在台推動 JEDSY 無人機的研發、產品在地化、製造及測試驗證，並以桃園楊梅 Shinkong InnovHUB 作為主要基地。三方分工由 JEDSY 提供無人機硬體技術，極現科技負責軟體與系統整合服務，新纖則提供場域、材料及相關產業資源，共同推動無人機及垂直起降 (VTOL) 產品與應用服務。JEDSY 目前已將無人機應用於醫療物流，並規劃將原於瑞士的生產移往台灣；極現科技在台則已有醫療無人機測試及實際任務經驗，合作規劃涵蓋產品在地化、研發、製造、測試驗證及後續市場服務，Shinkong InnovHUB 亦規劃室內外測試場域，整合無人機研發、生產、測試與驗證功能。

關鍵重點 | 無人機硬體與軟體系統整合、產品在地化與台灣製造、醫療物流實際任務經驗、Shinkong InnovHUB 研發與測試驗證基地、室內外無人機測試場域規劃。

新聞連結 | [中央社](#) [聯合新聞網](#) [MoneyDJ](#) [自由財經](#) [Taiwan News](#)

08 精確攜盟立推奧威科技 O-Viewer 整合多品牌機器人

2026/9/3 | 新聞摘要

精確實業與盟立集團合資成立奧威科技 (OVii)，推出 O-Viewer 機器人平台，整合不同品牌與類型的機器人及場域設備。平台可接收訂單、告警與服務需求，依場域規則、位置及優先順序建立任務，再選擇合適的機器人執行，並透過開放 API 串接門禁、電梯、設備及企業系統。O-Viewer 負責需求接收、流程判斷、任務建立與執行追蹤，搭配 EIMS 邊緣管理系統處理現場即時控制、設備聯動、多機路徑管理及斷網運作。奧威科技首波鎖

定智慧物業保全維運，以 O-Viewer 與 EIMS 串聯巡檢機器人、CCTV、門禁、消防及停車管理等設備。當場域出現警報或設備異常時，系統可判斷事件位置與等級，依標準作業程序 (SOP) 派遣機器人前往巡查、回傳影像並通知管理人員。奧威科技並與立信開發集團合作，規劃以「日班人員、夜班機器人」模式進行概念驗證 (PoC)，評估巡檢完成率、異常推播效率及人力配置，待模式成熟後再逐步拓展至科技廠辦、商辦大樓及住宅社區等場域。

關鍵重點 | 機器人整合平台、EIMS 邊緣管理系統、開放 API 設備串接、事件判斷與任務自動派遣、多機路徑與斷網運作、智慧物業保全維運、日班人員夜班機器人 PoC 模式。

新聞連結 | [奧威科技](#) [中央社](#) [經濟日報](#) [MoneyDJ](#)

09 岱宇攜 Angel Aerial Systems 長滯空無人機布局台灣生產

2026/9/8 | 新聞摘要

岱宇國際旗下美國子公司 Santi Innovation 與美國無人機業者 Angel Aerial Systems 達成策略合作，將 Angel 旗下 Trio Scout 2 長滯空無人機引進台灣及亞太市場，應用方向聚焦警消、巡檢、救援及農業等非軍事用途。岱宇已於彰化廠興建兩條無人機產線，預計 9 月底至 10 月初由 Angel Aerial Systems 來台進行產線驗證，並以今年年底至明年初進入樣品出貨階段為目標。依 Angel Aerial Systems 公布規格，Trio Scout 2 在標準條件下具約 100 分鐘滯空能力，搭載光學與熱影像系統，支援自動起降及向下偵測與避障；無人機軟體採用 MAVLink 通訊協定，可與第三方軟體工具整合。岱宇後續將結合台灣製造與供應鏈資源，推動 Trio Scout 2 在台生產及亞太市場布局。

關鍵重點 | Trio Scout 2 長滯空無人機、約 100 分鐘滯空能力、光學與熱影像系統、自動起降與向下偵測避障、MAVLink 通訊協定與第三方軟體整合、彰化無人機產線驗證、警消巡檢救援與農業應用。

新聞連結 | [中央社](#) [鉅亨網](#) [自由財經](#) [Taiwan News](#) [Angel Aerial Systems](#)

10 Bigwave 人形機器人導入模組住宅 首攻隔熱材施工

2026/9/8 | 新聞摘要

韓國 Bigwave Robotics 與木造模組住宅業者 SPACE FACTORY 合作，規劃分階段將人形機器人導入模組住宅的生產與施工現場，首波鎖定玻璃纖維隔熱材施工。玻璃纖維可能刺激作業人員的皮膚與呼吸道，加上材料柔軟、形狀不規則，使既有工業機器人在自動化處理上較具挑戰，因此雙方選擇隔熱材施工作為優先導入項目。Bigwave Robotics 規劃將人形機器人加入 SPACE FACTORY 既有的自動化生產線，並持續找出其他適合導入人形機器人的製程。Bigwave 表示，後續將利用實際場域取得的作業資料，持續發展適用於建築與模組住宅場域的 Physical AI 解決方案，並逐步擴大人形機器人在其他建築作業的應用。

關鍵重點 | 模組住宅人形機器人導入、玻璃纖維隔熱材施工、柔性與不規則材料處理、既有自動化產線整合、建築場域作業資料蒐集、Physical AI 建築應用、人形機器人製程擴展。

新聞連結 | [DigitalToday](#) [The Asia Business Daily](#) [RoboMorrow](#)

11 Bear Robotics 啟動 Pre-IPO 募資 最高擬籌 3 億美元

2026/9/7 | 新聞摘要

據《首爾經濟日報》引述投資銀行業界消息，LG Electronics 旗下 Bear Robotics 正尋求上市前（Pre-IPO）募資，向韓國及海外機構投資人募集最高約 4,000 億韓元（約 3 億美元），據報此次募資估值目標約 2 兆韓元。市場同時傳出公司可能規劃赴美上市，但 LG Electronics 於 9 月 7 日表示，目前尚未就 Bear Robotics 海外上市作出決定。Bear Robotics 早期以餐飲服務機器人為主要業務，近年逐步擴展至物流與製造場域的自主移動機器人（AMR）及工業物料搬運。今年公司收購英國 Kinisi Robotics，納入機器人操作、視覺語言動作（VLA）模型與機器人基礎模型等技術，使產品能力由自主移動與配送延伸至物件操作，持續擴展 Physical AI 與工業機器人布局。

關鍵重點 | Pre-IPO 募資最高約 3 億美元、估值目標約 2 兆韓元、海外上市尚未定案、自主移動機器人（AMR）、工業物料搬運、Kinisi Robotics 技術整合、VLA 模型與機器人基礎模型布局。

新聞連結 | [A3](#) [Seoul Economic Daily](#) [eDaily](#) [Robotico](#)

12 Figure 攜 Nscale 擴大 AI 運算 加速人形機器人模型訓練

2026/9/3 | 新聞摘要

人形機器人公司 Figure 與 AI 雲端業者 Nscale 簽署多年策略合作，將採用 NVIDIA Vera Rubin 平台，為下一代 Helix 機器人 AI 模型提供大規模運算資源。合作初期運算資源承諾為 35 億美元，並有意擴大至超過 60 億美元，潛在部署規模最高達 10 萬顆 NVIDIA GPU；首批 GPU 預計自 2027 年下半年起於美國德州 Barstow 部署。Nscale 並將策略投資 Figure，成為其股東及主要運算資源供應商。Figure 表示，目前 Helix 模型的擴展主要受到訓練資料與運算資源限制，此次合作將支援下一代模型訓練。NVIDIA 表示，相關 Physical AI 開發流程可透過 Nscale AI 雲端上的 Vera Rubin 平台訓練 Figure 模型，再利用 NVIDIA Isaac Sim 進行模擬驗證，並將模型部署於搭載 NVIDIA GPU 的 Figure 機器人。Figure 近期亦推出 Index 資料蒐集計畫，以擴充 Helix 所需的真實世界機器人訓練資料。

關鍵重點 | Vera Rubin 運算平台、Helix 人形機器人 AI 模型訓練、最高 10 萬顆 GPU 潛在部署規模、Nscale 大規模 AI 雲端運算、Isaac Sim 模擬驗證、Index 真實世界訓練資料。

新聞連結 | [Figure](#) [Nscale](#) [Data Center Dynamics](#)

13 ARM Institute 獲近 9,000 萬美元 推 10 項軍事製造現代化計畫

2026/9/3 | 新聞摘要

美國先進機器人製造研究所（Advanced Robotics for Manufacturing Institute，ARM Institute）獲近 9,000 萬美元資助，將與聯盟成員執行 10 項軍事製造現代化計畫，內容涵蓋機器人、Physical AI 及製造自動化等技術，協助美國軍方自有工業體系（Organic Industrial Base，OIB）進行現代化。OIB 由軍方自有的兵工廠、維修廠及彈藥工廠等設施組成；本次計畫共有 15 個 ARM Institute 聯盟成員參與，預計在兩年內針對全美 12 個軍方製造場域開發可實際運作的解決方案。本次技術方向涵蓋利用機器人降低製造瓶頸、以 AI 提升製造品質、提升含能材料生產安全，以及運用無人機提升任務整備效率。每項計畫亦納入人力整備內容，由 ARM Institute 與合作夥

伴辨識操作新系統所需技能，並視需求規劃在職技能提升及人才招募，使新技術導入軍事製造場域時同步完成人員準備。

關鍵重點 | 10 項軍事製造現代化計畫、近 9,000 萬美元政府資助、12 個軍方製造場域、機器人降低製造瓶頸、AI 提升製造品質、含能材料生產安全、無人機任務整備與人力技能培訓。

新聞連結 | [ARM Institute](#) [Manufacturing USA](#) [The Robot Report](#)

14 NEURA 攜 SECO 開發運算模組 支援 4NE1 擴大生產

2026/9/7 | 新聞摘要

NEURA Robotics 與義大利嵌入式運算業者 SECO 宣布策略合作，雙方將共同設計、開發與製造 NEURA 機器人使用的電子運算模組，包括人形機器人 4NE1，以支援 4NE1 在歐洲擴大生產。相關模組整合 Qualcomm Dragonwing 處理器，並納入 NEURA 的分散式「大腦 + 神經系統 (Brain + Nervous System) 」運算架構。NEURA 透過 Smart Limb 概念，將感測與運算能力分布於機器人不同部位，使運算更接近關節、感測器及需要即時決策的位置，並利用 Qualcomm Dragonwing 支援裝置端 AI、低延遲控制與能源效率。此次合作亦延伸至半導體與電子製造領域，雙方將利用實際生產場域取得的工業資料，共同開發 Physical AI 與自動化解決方案。

關鍵重點 | Qualcomm Dragonwing 運算模組、分散式大腦 + 神經系統架構、Smart Limb 感測與運算分布、裝置端 AI、低延遲即時控制、能源效率、實際工業資料驅動 Physical AI 開發。

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

15 Vention 成立實體 AI 實驗室 推進製造業機器人操作

2026/9/9 | 新聞摘要

加拿大工業自動化業者 Vention 於蒙特婁成立 Physical AI Lab，聚焦製造業機器人操作，研究方向涵蓋工業資料蒐集、機器人控制、運動規劃、傳統電腦視覺、視覺基礎模型、示範學習及強化學習，並進行機器人基礎模型的後訓練，應用方向包括工業製品、電子與汽車製造等複雜、非結構化的製造任務。Vention 表示，其技術已部署於全球數千家製造商，可利用實際生產環境取得的工業操作資料與客戶回饋進行模型開發及驗證，並依真實產線的可靠性、成本與產線變異等條件評估 Physical AI 能力。實驗室亦延續今年 2 月推出的 GRIIP 機器人操作流程，涵蓋場景數位化、物件分割、姿態估測、抓取選擇與無碰撞運動規劃，整合 NVIDIA 基礎模型及 Vention 自有模型；後續並規劃公開 GRIIP 軟體開發套件 (SDK)，供工程團隊依不同製造需求進一步開發。

關鍵重點 | 工業機器人操作、真實製造資料蒐集、機器人基礎模型後訓練、示範學習與強化學習、GRIIP 機器人操作流程、物件分割與姿態估測、無碰撞運動規劃與 SDK 開放。

新聞連結 | [The Robot Report](#) [Vention / Canada Newswire](#) [Vention](#) [BetaKit](#)

16 韓國 AI-RAN 導入造船廠 實證焊接與塗裝 AI 機器人

2026/9/10 | 新聞摘要

韓國 KT 於 HD Hyundai Samho 造船廠展開 Physical AI 場域實證，依韓國科學技術資訊通信部「高效能 AI 網路基礎建設計畫」，在焊接與塗裝工廠建置人工智慧無線接取網路 (Artificial Intelligence Radio Access Network, AI-RAN)、5G 獨立組網 (5G SA)、網路切片、GPU 運算基礎設施及自主網路等技術，建立支援 AI 機器人即時控制的網路與運算環境。實證項目包括四足 AI 焊接機器人與自主移動 AI 塗裝機器人，分別驗證作業環境辨識與精密焊接，以及高解析影像分析與自動塗裝等應用。在運算架構上，5G SA 與網路切片用於維持機器人控制所需的穩定通訊品質；GPU 運算基礎設施則依任務需求分配運算，即時性較高的控制由現場伺服器處理，大型分析與模型訓練則由資料中心執行。AI-RAN 可依作業狀況配置機器人所需的通訊與 AI 運算資源，自主網路則依網路流量與品質資訊自動調整資源並處理壅塞或品質異常。KT 表示，將透過此次造船廠實證驗證高效能 AI 網路整合 AI-RAN、AI 運算基礎設施與自主網路的技術能力。

關鍵重點 | AI-RAN 高效能 AI 網路、5G SA 與網路切片、GPU 現場端與資料中心分層運算、四足 AI 焊接機器人、自主移動 AI 塗裝機器人、即時通訊與 AI 運算資源調度、造船廠 Physical AI 場域實證。

新聞連結 | [eDaily_kr](#) [eDaily_en](#) [Digital Today](#)

17 General Robotics 升級 GRID 自動化機器人開發與部署流程

2026/9/9 | 新聞摘要

General Robotics 為 GRID 機器人智慧平台加入「Auto Engineering」功能，將機器人匯入、模擬環境建立、技能開發與訓練、實機部署及評估等流程串成自動化工程迴路。GRID 透過知識圖譜保存機器人、任務、模型及失敗與修正經驗；當新任務需要既有系統尚未具備的能力時，可組合現有模型與控制方法，或建立模擬環境、產生合成示範並訓練新策略，再依實機測試結果持續修正。General Robotics 以兩台 Flexiv Rizon 機械手臂進行試管拿取、雙臂交接與液體傾倒等實機測試，再透過 GRID 將相關技能轉移至 UR5e；GRID 並利用 NVIDIA Warp 與 MuJoCo 建立混合式模擬環境，搭配實機回饋診斷模擬與實體系統之間的差異。依公司測試結果，系統曾將機器人模型與實際控制器的位置誤差由 143 毫米降至 5.7 毫米；完成首次技能建立與相關整合後，同一套設備後續技能最快約 10 至 15 分鐘即可部署。

關鍵重點 | Auto Engineering 自動化工程迴路、知識圖譜與失敗修正經驗累積、合成示範與策略訓練、NVIDIA Warp + MuJoCo 混合式模擬、sim-to-real 差異診斷、Flexiv 至 UR5e 技能轉移、實機回饋驅動快速部署。

新聞連結 | [General Robotics](#) [GeekWire](#) [SiliconANGLE](#) [Robotics & Automation News](#)

18 Comau 智慧訂單備貨系統 於 Decathlon 倉儲完成驗證

2026/9/9 | 新聞摘要

Comau 於歐盟 MASTERLY 計畫中開發智慧機器人訂單備貨系統，並於 Decathlon 電商倉儲物流環境完成測試與驗證。系統採用 Comau MyCo 協作機器人與 ROS 2 軟體架構，整合智慧感測器、AI 視覺及模組化夾爪，可依不同產品流程執行揀取、搬運與棧板堆疊等作業。系統並結合視覺物件辨識、數位孿生及工作流程協調工具，可處理形狀、重量與材質不同的商品，包括剛性、柔性及多孔材質物件，並支援作業即時最佳化。此次測試屬 MASTERLY 計畫最終示範活動的一部分，用以驗證相關機器人與智慧物流技術在 Decathlon 電商履約環境中的應用。

關鍵重點 | MyCo 協作機器人、ROS 2 軟體架構、AI 視覺與物件辨識、模組化夾爪、數位孿生與工作流程協調、多材質商品操作、Decathlon 電商倉儲場域驗證。

新聞連結 | [Comau](#) [CORDIS](#) [Robotics Update](#) [Electronics Era](#) [The Robot Report](#)