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 17 期

01 Agility Robotics 完成企業合併並於 Nasdaq 正式掛牌

2026/11/05 | 新聞摘要

美國人形機器人公司 Agility Robotics 完成與特殊目的收購公司（SPAC）Churchill Capital Corp XI 的企業合併，並以 AGLT 股票代號在 Nasdaq 正式掛牌交易。公司公布，此次合併及相關融資在扣除交易費用前共籌得約 4.65 億美元，包括 SPAC 信託帳戶約 1.64 億美元、由鴻海領投的約 2.01 億美元私募股權融資，以及先前已取得的 1 億美元股權資金，將用於擴大 Digit 人形機器人的商業部署、製造與服務能力。Digit 已在 9 個客戶場域運作，主要商業應用涵蓋物流與製造業；公司先前公布的累計運作時數亦已超過 6.5 萬小時，新一代 Digit 5 已取得逾 3 億美元的多年期承諾訂單；位於俄勒岡州的 RoboFab 工廠設計年產能最高 1 萬台，作為後續擴大生產的基礎。

關鍵重點 | AGLT、4.65 億美元籌資、鴻海領投私募、Digit 5 承諾訂單、RoboFab 設計產能。

新聞連結 | Agility Robotics PL Agility Robotics BC Agility Robotics SHP Nasdaq The Robot Report MoneyDJ

02 韓國啟用人形機器人 AI 資料工廠 蒐集真實操作訓練資料

2026/11/03 | 新聞摘要

韓國科學技術資訊通信部宣布，韓國機械研究院（KIMM）與韓國電子通信研究院（ETRI）合作建置的 AI 人形機器人資料工廠正式啟用，設施位於大田，約 1,000 平方公尺，目前運作 12 台人形機器人，蒐集手臂、腿部及全身動作等訓練資料。資料工廠透過人工遠端操作及人體動作模仿，引導機器人執行冰箱取物、衣物整理、沙發清潔及汽車內部按鍵與撥桿操作等日常與工業任務，記錄機器人動作及作業過程，用於 AI 模型訓練。訓練完成的模型將進一步應用於實體機器人測試，並將測試結果回饋後續訓練，持續改善任務執行能力。開幕活動同時展示韓國自研人形機器人 KAIROS 的精細物件操作與全身動作模仿技術，KIMM 規劃逐步擴充機器人與資料蒐集任務，並於 2027 年底起向產學研機構開放設施，支援本土人形機器人研發。

關鍵重點 | 機器人資料工廠、KIMM / ETRI、遠端操作、人體動作模仿、實機訓練資料、AI 模型回饋訓練、KAIROS。

新聞連結 | korea.kr Aju Press Seoul Economic Daily ETNews

03 日本東北大學以人工肌肉重現膝跳反射 實現雙足機器人步行

2026/11/04 | 新聞摘要

日本東北大學研究團隊開發不依賴電子感測器與電路的人工肌肉反射模組，將感測、運算與致動功能整合於機械結構。模組由兩條並列的氣動人工肌肉組成，一條負責產生動作，另一條模仿人體肌梭，感測肌肉伸長程度；當伸長超過設定門檻，即可透過機械結構自動觸發收縮，並能藉由調整感測側人工肌肉的氣壓，改變反射觸發門檻及啟閉狀態。研究團隊將模組安裝於肌肉骨骼機器人，成功重現膝跳反射；進一步在雙足機器人的每條腿

National Center for AI Robotics

配置四個反射模組，結合足底感測器，依步態階段切換反射控制，使機器人在跑步機上完成雙足步行。研究顯示，部分感測與運動控制功能可直接由機械結構實現；研究團隊認為，此設計有助於簡化電子控制系統，並降低運算及耗電需求。

關鍵重點 | 機械式反射模組、氣動人工肌肉、肌梭仿生感測、反射觸發門檻、膝跳反射、足底感測控制、雙足步行。

新聞連結 | Tohoku University 研究論文 Tech Xplore

04 日本 AIRoA 公開雙臂操作 AI 模型　以手持示範資料實現跨機型操作

2026/11/06 | 新聞摘要

日本 AI 機器人協會（AIRoA）公開 AIRoA-0（A-0）機器人基礎模型的權重與相關程式碼。該模型以既有視覺語言動作模型（VLA）π0.5 為基礎，導入開源手持夾爪 YUBI 蒐集的 16,151 小時人類雙手操作示範資料進行訓練，不必透過實體機器人遠端操作蒐集示範資料。系統透過安裝於雙臂末端的攝影機取得操作影像，並產生夾爪動作，可執行零件分類、毛巾摺疊及掃地機器人零件更換等多步驟雙臂任務。模型以夾爪的位置與姿態作為共通動作輸出，再由各機器人的控制系統轉換為實際動作，研究團隊已在四種不同機器人平台完成物件分類、筆袋拉鍊操作及物件堆疊等實機展示。依研究團隊公布的十項實機任務評估結果，包含部分完成得分的平均任務評分達 78%，高於四種比較模型中的最高 27%。

關鍵重點 | AIRoA-0 機器人基礎模型、VLA、YUBI 手持夾爪、16,151 小時示範資料、雙臂操作、跨機型實機測試、模型權重與程式碼公開。

新聞連結 | AIRoA arXiv AIRoA-0 Hugging Face GitHub

05 智原發表機器人即時通訊晶片設計技術　完成工業抗干擾測試

2026/11/03 | 新聞摘要

台灣晶片設計服務商智原科技發表支援 EtherCAT 工業即時通訊技術的乙太網路實體層矽智財（Ethernet PHY IP），可整合至客製化晶片（ASIC），應用於人形機器人、工業自動化及多軸馬達同步控制。這項技術負責乙太網路訊號收發，協助機器人控制系統快速交換資訊；依智原公布規格，EtherCAT 傳輸時間低於 100 微秒，搭配分散式時鐘（Distributed Clocks）可達低於 0.1 微秒的同步精度。為提高工業環境中的通訊穩定性，該 IP 結合數位訊號處理（DSP）與類比電路設計，並依 ETG.7000 及 IEC 61000-4 規範完成裝置相容性、網路互通性及電磁相容性相關測試，涵蓋靜電放電、射頻干擾與突波等項目。智原另以電磁閥產生高頻電氣干擾，進行超過一小時的電氣快速瞬變脈衝群（EFT/Burst）抗擾度測試，確認硬體保護機制及通訊完整性。

關鍵重點 | EtherCAT、Ethernet PHY IP、ETG.7000、分散式時鐘、即時通訊、電磁相容性、ASIC。

新聞連結 | 智原科技 CH 智原科技 EN 科技新報 MoneyDJ Robotics Business News 工商時報

National Center for AI Robotics

06 雷虎海鯊 600 無人艇於安平港實船演示 完成自主航行與避障

2026/11/02 | 新聞摘要

台灣雷虎科技於「2026 台灣海洋科技暨無人載具展」在台南安平港舉行的港邊實船演示中，操作海鯊號 600（SeaShark 600）無人艇，完成 8 字航行、高速迴轉、自主航行及自主偵測避障等展示項目。此次演示採用雷虎自行研發的船舶控制系統；公司表示，同一船體也可依任務需求搭載美國 AI 自主系統，兩種控制架構均曾完成實際驗證。SeaShark 600 採用長約 6 公尺的輕量化鋁合金船體與模組化設計，依雷虎公布規格，載重 300 至 600 公斤、最高船速 50 節、航程 600 公里。雷虎另自行開發地面控制站、訓練及海圖軟體，並可整合軍用無線通訊、衛星通訊與多艇協同網路，應用方向包括海域巡防、監視偵察及海上安全任務。

關鍵重點 | SeaShark 600、無人艇、自主航行、偵測避障、雙控制架構、港邊實船演示。

新聞連結 | 中央通訊社 海洋委員會 經濟日報 青年日報 MATURE Taiwan

07 Tutor Intelligence 募資 7,500 萬美元 擴大機器人訓練與商業部署

2026/11/02 | 新聞摘要

美國機器人新創 Tutor Intelligence 宣布完成 7,500 萬美元 B 輪募資，由 Andreessen Horowitz（a16z）領投，累計募資達 1.17 億美元，資金將用於機器人基礎模型訓練，以及 Sonny、Cassie 機器人的製造與商業部署。Sonny 為雙臂操作機器人，主要執行倉儲單件揀選；Cassie 則為單臂移動操作機器人，負責整箱揀選與棧板堆疊等物流任務，兩款機器人共用同一套 AI 模型。Tutor 將機器人部署於物流及製造場域，透過遠端操作人員協助執行任務，並蒐集實際操作資料持續訓練 AI 模型；公司先前也已建置配置 100 台實體機器人的 Data Factory，用於機器人控制策略評估。商業模式採按機器人作業時數或揀貨件數計費，由 Tutor 負責部署、維護及軟體更新。Tutor 表示，機器人作業場域數量較一年前增加至近四倍，過去一年接受部署的客戶中，近三分之一為再次追加機器人的既有客戶。

關鍵重點 | 7,500 萬美元 B 輪募資、Sonny、Cassie、遠端操作、機器人基礎模型、100 台機器人資料工廠、按量計費。

新聞連結 | Tutor Intelligence The Robot Report A3 a16z The Next Web Robotics & Automation News Tutor Intelligence

08 ETH Zurich 結合地圖與視覺 AI 導航 輪足機器人完成 1.37 公里戶外測試

2026/11/03 | 新聞摘要

瑞士蘇黎世聯邦理工學院（ETH Zurich）研究團隊開發 WayTrace 機器人戶外導航系統，結合網路地圖、VLM、影像路徑預測與強化學習控制，讓機器人依照地圖提供的步行路線，自行辨識路口、行人穿越道及行進方向。系統由 VLM 分析地圖指示、衛星地圖及攝影機影像，產生「向左穿越道路」等單一步驟導航指令，再透過以約 119 萬筆街景資料訓練的路徑預測模型，在攝影機畫面中標示行進路線，交由強化學習控制策略追蹤路線並避開障礙物。研究團隊使用輪足式機器人在瑞士蘇黎世完成四條實際戶外路線測試，涵蓋市區街道、行人穿越道、階梯、施工區域及校園步道，最長路線約 1.37 公里，其中三條路線無須修改導航指令，最長路線則由操作人員兩次調整指令後完成。依研究團隊公布的模擬測試結果，相較部分以衛星定位目標點引導的導航方法，

National Center for AI Robotics

WayTrace 在定位誤差下偏離人行道或行人穿越道的情形約減少十倍。

關鍵重點 | WayTrace、地圖轉語言指令、VLM、影像路徑預測、強化學習、輪足式機器人、戶外導航。

新聞連結 | arXiv WayTrace Roboterwelt Dustin Turner

09 KNAPP 在美國成立機器人與 AI 研發據點 聚焦智慧物流技術

2026/11/02 | 新聞摘要

奧地利物流自動化企業 KNAPP 宣布成立機器人與 AI 研發子公司 KNAPPRobotics.ai，並在美國波士頓近郊的 Somerville 設置研發據點，與奧地利 Graz 既有研發中心共同推動智慧物流技術開發。新公司將統籌集團的機器人產品管理、研發及導入工作，美國據點則聚焦 Physical AI、電腦視覺及機器人軟體技術，應用方向包括倉儲單件揀選、料箱取物及庫存盤點。KNAPP 現有的 AI 平台 KNAPP Brain 整合影像辨識、抓取位置計算、運動規劃及持續學習等功能，支援機器人辨識物品、判斷抓取位置及規劃機械手臂動作。

關鍵重點 | KNAPPRobotics.ai、美國研發據點、Physical AI、電腦視覺、智慧物流、KNAPP Brain、研發布局。

新聞連結 | KNAPP DC Velocity Packaging Revolution Wiley Industry News

10 Boston Dynamics 推出第二代 Stretch 卸貨機器人 強化抓取與維修

2026/11/03 | 新聞摘要

美國 Boston Dynamics 發表 Stretch Gen 2 物流卸貨機器人，根據第一代在客戶場域累積超過 10 萬小時的運作紀錄，以及數千萬箱貨物的處理經驗，針對設備故障與維修問題重新設計硬體架構。新機採用耐振動連接器，升級真空吸附夾具的閥件與感測系統，並透過可連續旋轉、不受機械止擋限制的關節設計，減少機械應力；內部線材減少約 81%，以降低間歇性電氣故障及線材磨損風險。緊急停止按鈕改採下移及內凹設計，搭配耐撞外殼材料，降低貨箱掉落造成的意外停機與設備損壞。機身採模組化維修設計，搭配標準化固定件及機載診斷工具，依公司公布資料，整組轉向驅動模組的更換時間由約一天縮短至一小時。第二代 Stretch 同時導入新的機載運算平台，支援透過軟體更新改善貨箱辨識、運動規劃、抓取策略及環境建模能力，並可單次抓取多箱貨物；依公司公布規格，每小時最高可卸載 1,000 箱，實際處理速度取決於箱重及堆放條件。

關鍵重點 | Stretch Gen 2、10 萬小時營運資料、耐振動連接器、連續旋轉關節、81% 線材減量、模組化維修、每小時最高 1,000 箱卸貨。

新聞連結 | Boston Dynamics Interesting Engineering Rocking Robots The Herald Business

11 ISO 發布移動機器人跨品牌通訊標準 支援不同廠商機隊協作

2026/10/14 | 新聞摘要

國際標準化組織（ISO）發布 ISO 21423:2026 工業移動機器人通訊與互通性標準，為不同廠商的自主移動機器人（AMR）、自動導引車（AGV）及機隊管理系統訂定共通通訊要求，支援多品牌設備在同一工業場域協同作業。標準由 ISO/TC 299 技術委員會制定，規範機器人與管理系統之間的資訊交換及動作請求，包括位置、速度、

National Center for AI Robotics

行進方向、運作狀態、任務及可用性等資訊，使不同廠商的機器人能依共同規範交換作業資料。標準亦涵蓋與 ERP 系統、電梯、自動門及警報設備的通訊，適用於製造、倉儲及物流等工業場域，提供多品牌機器人與廠內設備整合的共同通訊規範。

關鍵重點 | ISO 21423:2026、跨品牌互通性、AMR / AGV、機隊管理、作業資訊交換、ERP、廠內設備整合。

新聞連結 | ISO A3 The Robot Report Design News Rocking Robots

12 ETH Zurich 研發柔性無人機 結合強化學習實現碰撞後恢復飛行

2026/11/03 | 新聞摘要

瑞士蘇黎世聯邦理工學院（ETH Zurich）介紹其研發的 FlexiQuad 柔性四旋翼無人機，採用沒有傳統中央機身的環狀機架，將旋翼、電池及控制模組配置於外框。機架在碰撞時可向側面彎曲吸收衝擊，垂直方向則維持支撐旋翼推力所需的剛性。依研究團隊公布結果，FlexiQuad 最高飛行速度約每小時 80 公里，曾在約每小時 25 公里的撞擊測試後繼續飛行，並可壓縮機架，穿過寬度僅為原機身 70% 的狹窄通道。為改善碰撞後的機身振動與姿態不穩問題，團隊另開發 REFLEX 飛行恢復控制系統，利用 47 次實際碰撞後記錄的機體狀態，在模擬環境中以強化學習訓練控制策略。REFLEX 可在碰撞後暫時接管飛行控制，利用機載動作感測資料穩定機體，再恢復一般飛行控制。依研究團隊公布的實機測試結果，在平均約每小時 18 公里的撞牆條件下，REFLEX 於 22 次測試中成功恢復飛行 19 次，原有 PX4 飛控系統則在 14 次測試中成功 1 次；實驗另使用外部動作捕捉系統提供位置與速度資訊，協助恢復正常飛行控制。

關鍵重點 | FlexiQuad、柔性環狀機架、碰撞吸震、機架壓縮通行、REFLEX、強化學習、碰撞後飛行恢復。

新聞連結 | ETH Zurich Forschung und Wissen DRONELIFE

13 NVIDIA 公開四款 Cosmos 3 Nano 模擬模型 支援機器人操作與互動模擬

2026/11/05 | 新聞摘要

NVIDIA 公開四組以 Cosmos 3 Nano 世界模型為基礎、經後訓練的模型權重與開發範例，支援機器人操作、自動駕駛及互動式環境模擬。其中，Cosmos3-Nano-Sim-Bimanual 可根據初始影像與雙臂動作指令，逐步生成機器人執行動作後的視覺畫面，支援由控制策略或人員操作搖桿進行互動式模擬；Cosmos3-Nano-Sim-Transfer 則利用物理模擬器提供的深度、影像分割、邊緣等資訊，搭配文字提示生成彩色影片，由模擬器負責物理狀態運算，AI 模型負責生成視覺畫面。另外兩組模型聚焦自動駕駛，Transfer-Auto 可生成不同天候及照明條件下的多視角影像與 LiDAR 資料，用於建立模擬訓練資料；Sim-Auto 則可依行車控制指令，持續生成同步的攝影機與光達觀測資料，支援互動式駕駛模擬。NVIDIA 同時提供 Cosmos Framework 開發工具及後訓練流程，供研究人員依自身機器人平台、感測器配置及任務資料調整模型。

關鍵重點 | Cosmos 3 Nano、世界模型、Sim-Bimanual、雙臂操作模擬、Sim-Transfer、多視角感測資料、開放權重。

新聞連結 | NVIDIA / Hugging Face NVIDIA Developer NVIDIA Cosmos Lab Hugging Face NVIDIA GitHub

National Center for AI Robotics

14 意法半導體推出 STM32G5 新款微控制器 強化機器人多軸馬達控制

2026/11/03 | 新聞摘要

意法半導體（STMicroelectronics）發表 STM32G5 混合訊號微控制器（MCU）系列，採用最高 280 MHz 的 Arm Cortex-M33 核心。依公司公布的測試結果，運算效能約為前代 STM32G4 的兩倍，可應用於人形機器人多軸馬達、靈巧手及工業設備的即時控制。新系列整合馬達控制計時器、位置編碼器介面及類比數位轉換器（analog-to-digital converter, ADC），協助控制系統讀取馬達位置與感測訊號，並調整馬達驅動時序；部分型號另具備 12 通道高解析度計時器，時間解析度達 111 皮秒（ps），可用於精細調整數位電源的切換訊號。晶片亦整合可程式化邏輯陣列（Programmable logic array, PLAy），讓開發人員直接在晶片內實現部分客製化硬體控制功能，減少外部電路需求，並支援安全啟動及安全韌體更新等資安功能。意法半導體同步提供馬達控制開發板、軟體開發套件及數位電源開發工具，並表示 STM32G5 單核心產品已進入量產。

關鍵重點 | STM32G5、Arm Cortex-M33、多軸馬達控制、位置編碼器介面、高解析度計時器、PLAy、馬達控制開發套件。

新聞連結 | STMicroelectronics ST Blog IN Electronics & Design 新通訊 EETaiwan

15 英國 Earth Rover CLAWS 光脈衝除草機器人進入初期商業銷售

2026/10/26 | 新聞摘要

英國農業機器人公司 Earth Rover 的 CLAWS（Concentrated Light Autonomous Weeding and Scouting）除草機器人進入初期商業銷售，依公司執行長受訪資料，已售出首批 10 台試產設備，另有 15 台製造中。CLAWS 配備 8 組攝影機，透過 AI 辨識作物與雜草，再以短暫集中的光脈衝照射雜草生長點，利用熱能清除雜草，無須施用除草劑或翻動土壤。機器人採電池與太陽能輔助供電，並可同步蒐集作物位置、數量及生長狀態等資訊。根據英國農業機械媒體 Profi 對苗木業者 J & A Growers 的實地採訪，Earth Rover 已將作物辨識技術擴展至苗木種植場域，開發適用於行間及株間除草的演算法，涵蓋 12 類作物；機器人並透過 RTK 定位執行田間路徑作業，持續改良輪轂馬達、除草模組及電力系統，以適應不同農地條件。

關鍵重點 | CLAWS、光脈衝除草、AI 作物辨識、株間除草、RTK 導航、農場實地測試、初期商業銷售。

新聞連結 | Profi AgFunderNews Future Farming Earth Rover

16 Disney 展示 FieldAI 停車引導機器人 探索園區自主導航應用

2026/11/03 | 新聞摘要

Disney 在 2026 年 Accelerator Demo Day 展示與美國機器人 AI 公司 FieldAI 合作開發的停車引導應用，透過《汽車總動員》造型機器人示範引導車輛進入停車位置，機器人以車頂方向指示及手臂燈棒提供停車訊號。雙方透過 Disney Experiences Technology 及 Walt Disney Imagineering 研發團隊，探索通用機器人智慧技術在複雜地形、多變天候及動態環境中的停車場自主作業。FieldAI 的既有技術結合環境感知、風險評估及自主導航，依公司技術資料，可在不依賴預建地圖、GPS 或固定路線的條件下執行任務；Demo Day 現場另展示搭載 FieldAI 感測與 AI 系統的 Boston Dynamics 四足機器人。Disney 也正研究將相關情境感知與導航技術應用於未

National Center for AI Robotics

來的主題樂園角色機器人，支援與遊客共處環境中的移動及互動。

關鍵重點 | Disney Accelerator、FieldAI、停車引導機器人、環境感知、自主導航、風險評估、角色機器人。

新聞連結 | CNET / Yahoo　Autonomous Future　Laughing Place　YouTube（Demo Day）

17 Renault 攜手 John Cockerill 發表 Forefront 軍民兩用無人概念車

2026/11/03 | 新聞摘要

法國 Renault Group 與比利時 John Cockerill 共同發表 Forefront 軍民兩用無人概念車，結合汽車製造與國防技術，開發可在危險或人員難以進入的環境執行任務的無人車。車輛採用四輪驅動、四輪轉向及雙電動馬達設計，可透過遠端操作行駛，目標續航里程約 400 公里、最高載重 1 公噸，並可依任務需求搭載不同設備。Renault 負責車輛底盤、動力系統與模組化設計，運用既有汽車零組件及製造技術，降低後續量產的成本與開發難度；John Cockerill 則負責遠端操作、自主行駛技術及任務設備整合，並持續開發讓車輛在複雜地形自主移動的能力。Forefront 規劃應用於軍事後勤、偵察、人員撤離，以及民間救災和危險環境作業。開發過程已參考法國軍方的需求意見，後續將進行演訓與場域測試，以評估並改善車輛設計。

關鍵重點 | Forefront Concept、四輪驅動、四輪轉向、雙電動馬達、模組化車體、遠端操作、自主控制。

新聞連結 | Renault Group PR　Renault Group　Boursorama　Automotive News　European Security & Defence

18 Hyundai 攜三家企業展示 MobED 整合成果 涵蓋雙臂操作與越障技術

2026/11/04 | 新聞摘要

韓國 Hyundai Motor Group 在 ROBOTWORLD 2026 展示與 Gaon Robotics、WeGo Robotics 及 ROAS 三家機器人企業合作開發的 MobED 移動平台應用成果，涵蓋配送、巡邏、雙臂操作及複雜地形移動。MobED 採用偏心輪設計的 Drive-and-Lift（DnL）模組，透過四輪獨立驅動與車身姿態控制，使機器人能在不平整地面調整高度及維持車體水平。Gaon Robotics 將巡邏、配送、資源回收及半人形模組整合至 MobED，展示從使用者提出需求到機器人移動及執行服務的操作流程；WeGo Robotics 則結合雙臂機器人，示範移動過程中的物件抓取與操作，並介紹雙臂獨立、協同控制及 ROS 整合架構。ROAS 透過巡邏機器人展示 MobED 的原地 360 度旋轉、車身左右及上下姿態調整，以及跨越 20 公分階差的移動能力。Hyundai 藉由共用移動底盤與不同功能模組的整合方式，擴展 MobED 在生活服務及工業作業中的應用。

關鍵重點 | MobED、偏心輪 DnL 模組、四輪獨立驅動、車身姿態控制、雙臂移動操作、ROS 整合控制、模組化應用。

新聞連結 | Seoul Economic Daily　The Herald Business

National Center for AI Robotics

19 Diden 展示 Spider 磁吸式四足機器人 可攀爬船體鋼壁

2026/11/04 | 新聞摘要

韓國 Diden Robotics 於 ROBOTWORLD 2026 展示 Spider 磁吸式四足機器人，現場利用鋼製結構模擬船艙環境，示範跨越船體加強構件、攀爬垂直鋼壁及穿過船艙開孔。Spider 的四隻腳採用電控永磁鐵（Electro-Permanent Magnet，EPM），透過短暫通電切換磁力吸附與釋放，吸附後不需持續供電，並結合四足步行控制與環境感測技術，在船體鋼構上移動。依公司公布規格，機器人最高可搭載 30 公斤設備，包括焊接機械手臂或檢測設備，應用於船體焊接與巡檢。Diden 也透過模擬環境及強化學習訓練步行控制策略，再應用於實體機器人。公司表示，已與韓國三大造船企業進行概念驗證，並推動焊接應用測試，也已與歐洲造船廠簽訂採購合約；執行長另於展會受訪時表示，Spider 已向韓國大型造船企業完成首批交付。

關鍵重點 | Diden Spider、EPM、鋼壁攀爬、船艙開孔通行、30 公斤載重、強化學習步行控制、造船廠焊接試驗。

新聞連結 | Diden Robotics KIDD Seoul Economic Daily Diden Robotics

National Center for AI Robotics