

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 14 期

01 Google 展示 Gemini 4 Argon 在機器人控制與 Real2Sim 的應用

2026/10/13 新聞摘要

Google 擴大開放通用 AI 模型 Gemini 4 Argon，並公布其在機器人控制、實體轉模擬 (Real2Sim) 及訓練資料生成等方面的技術示範。Google DeepMind 讓 Argon 分析人類投擲沙包的影片，建立物理模擬環境並規劃全身關節動作，再將成果轉移至 Appttronik 的 Apollo 人形機器人；依 Google 公布的內部實機測試，Apollo 連續投進 7 次沙包。另一項案例則由 Argon 為 Boston Dynamics Spot 四足機器人建立腳踏式垃圾桶的 MuJoCo 數位孿生，先在模擬環境練習三腳支撐、保持平衡及踩踏開蓋，再於實機完成拾取並丟棄飲料罐的任務。在 Real2Sim 應用中，Argon 亦可依據機器人攝影機影像與指尖接觸力資料，重建並校準模擬場景，使模擬中的影像及接觸力變化盡可能與真實操作紀錄一致。此外，Google 展示由單張真實工作台照片建立 MuJoCo 模擬環境，產生超過 4,500 回合模擬操作資料用於視覺 - 語言 - 動作模型 (VLA) 微調；依 Google 公布的特定實機測試結果，任務成功率由 56% 提升至 75%，完成時間由 35 秒縮短至 24 秒。

關鍵重點 | Gemini 4 Argon、影片到機器人動作轉移、Apollo 與 Spot 實機示範、MuJoCo 物理模擬、Real2Sim 影像與接觸力校準、合成操作資料、VLA 模型微調。

新聞連結 | [Google Developers Blog](#) [Google Blog](#) [easel AI](#) [TechOrange](#)

02 NEURA Robotics 發表 Neuron AI 多模態機器人基礎模型

2026/10/14 新聞摘要

德國 NEURA Robotics 發表多模態機器人基礎模型 Neuron AI，採用感知 - 語言 - 動作 (Perception-Language-Action, PLA) 架構，將 3D 視覺、觸覺與力 / 力矩資料、聲音、機器人本體狀態及語言資訊進行時間對齊與共同表徵編碼，再轉換為機器人動作。依 NEURA 說明，模型加入記憶機制，使機器人能在物件暫時離開視野時保留相關資訊，並透過接觸力與聲音判斷相機無法直接觀察的操作狀態。訓練資料結合 NEURA Gyms 與實際場域的機器人操作紀錄、Data Amplifier 產生的模擬擴增資料，以及透過穿戴式感測服蒐集的人類動作示範。NEURA 表示，Neuron AI 可在旗下五種機器人本體配置上運作，並直接在機器人端執行推論，無須依賴雲端連線；Neuraverse 平台則支援客戶針對特定任務微調模型，並將技能部署及更新至機器人車隊。公司另規劃於 NVIDIA GTC Berlin 展示 4NE1 人形機器人連續執行約 11 分鐘的自主衣物處理流程，包括衣物分類、洗衣機裝卸操作及將衣物移入烘衣機。

關鍵重點 | Neuron AI、PLA 多模態融合、物件記憶、NEURA Gyms、Data Amplifier、端側推論、Neuraverse 技能部署。

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

03 Promise Robotics 攜手 D.R. Horton 推動住宅機器人製造

2026/10/13 新聞摘要

加拿大 Promise Robotics 與美國大型住宅建商 D.R. Horton 簽署多年期商業協議，D.R. Horton 將採用其工廠即服務 (Factory-as-a-Service, FaaS) 平台，支援超過 1,250 戶住宅的構件生產。該平台運用 AI 解析既有住宅設計，產生構件生產計畫及機器人作業指令，串接工廠預製、物流配送及工地安裝，使建商無須自行興建與營運機器人工廠，即可取得自動化生產服務。Promise Robotics 執行長表示，其軟體整合電腦視覺、大型語言模型 (LLM) 及建築領域專用推理模型，搭配雲端模擬與工業機器手臂，處理不同住宅的構件、材料及工具條件，並依各地建築規範調整固定方式。系統主要在工廠製造牆體、樓板及樓梯等住宅結構構件，再運至工地由施工團隊安裝。他並以標準雙層獨棟住宅為例，構件製造約需 8~10 小時，工地組裝另需 5~6 小時，不包含整棟住宅的其他施工工序。Promise Robotics 並規劃在美國亞利桑那州鳳凰城設立新廠，預計於 2027 年初開始生產，擴大美國住宅建造市場的機器人製造服務。

關鍵重點 | D.R. Horton 多年期商業合作、FaaS、AI 住宅設計轉譯、LLM、建築領域專用推理模型、雲端模擬、機器人構件預製、鳳凰城新廠規劃。

新聞連結 | [Promise Robotics](#) [HousingWire](#) [Homes.com](#) [BetaKit](#) [The Robot Report](#)

04 Symbotic 收購 cellumation 布局新一代智慧輸送系統

2026/10/13 新聞摘要

美國倉儲機器人公司 Symbotic 收購德國物流自動化公司 cellumation，取得其智慧輸送與自動分揀平台 celluveyor，擴大倉儲物流自動化產品布局。celluveyor 由數百個可獨立控制的六角形輸送模組組成，每個模組配置三個可分別驅動的全向輪，透過軟體控制貨物的移動方向與路徑，使多件貨物能在同一平台上沿不同路線移動、旋轉及分揀。除部分型號外，系統另搭配 3D 深度攝影機即時追蹤貨物位置，當貨物偏離預定路徑時，可透過控制軟體修正輪組動作。celluveyor 已應用於郵政、電子商務及物流業者的實際營運場域。Symbotic 計畫將 celluveyor 整合至旗下新一代倉儲機器人系統的入出庫作業流程，期望簡化輸送與分揀設備配置、提高倉儲空間利用率，並降低設備投資成本。收購後，cellumation 將保留原有品牌及德國 Bremen 總部，由創辦團隊繼續經營，持續向既有客戶及其他系統整合商供應產品，協助 Symbotic 擴大歐洲市場布局。

關鍵重點 | Symbotic 收購 cellumation、celluveyor 智慧輸送平台、六角形輸送模組、獨立驅動全向輪、3D 視覺追蹤、軟體路徑修正、新一代倉儲機器人系統整合。

新聞連結 | [Symbotic](#) [cellumation](#) [DC Velocity](#) [Robotics & Automation News](#)

05 Stryker 擬投資 CMR Surgical 4 億美元 布局手術機器人市場

2026/10/12 新聞摘要

美國醫療科技公司 Stryker 與英國手術機器人公司 CMR Surgical 達成策略合作，Stryker 將對 CMR Surgical 進行約 4 億美元的優先股投資，並取得未來收購其餘股權的獨家選擇權，相關投資仍須符合監管核准及交割條件。依合作協議，Stryker 將擔任 CMR Surgical 旗下 Versius 手術機器人系列在美國的獨家銷售代理，CMR Surgical

則持續負責產品開發及美國以外市場的商業化。CMR Surgical 第二代手術機器人 Versius Plus 主要應用於軟組織微創手術，採用獨立的床旁機器手臂模組、開放式醫師控制台及 3D 內視鏡影像系統，可依手術需求調整機器手臂數量及配置；該系統已取得美國食品藥物管理局（FDA）510(k) 許可，適用於 22 歲以上成人的膽囊切除術。Stryker 原已在骨科領域推出 Mako 手術機器人，此次合作將其機器人業務擴展至軟組織手術，並藉由既有客戶及銷售網絡，推動 Versius 系列在美國醫院及門診手術中心的商業化。

關鍵重點 | 4 億美元優先股投資、獨家收購選擇權、美國獨家銷售代理、Versius Plus、模組化床旁機器手臂、FDA 510(k) 許可、軟組織手術市場布局。

新聞連結 | [Stryker](#) [MedTech Dive](#) [MassDevice](#) [BioXconomy](#) [The Robot Report](#)

06 Ubitium 募資 1,400 萬美元 加速開發 Physical AI 通用處理器

2026/10/13 新聞摘要

德國半導體新創 Ubitium 獲得 1,400 萬美元新一筆種子輪資金，由 Ibex Investors 領投，累計種子輪募資達 1,800 萬美元，將用於加速開發適用於 Physical AI 的通用處理器。Ubitium 採用粗粒度可重組運算架構（CGRA），透過可程式化運算單元依工作需求調整運算資源配置，讓感測訊號處理、AI 推論及即時控制可在同一處理器架構上執行，並結合統一記憶體及 RISC-V 相容開發工具，期望減少多種專用處理器之間的資料傳輸及系統整合複雜度。公司表示，首款測試晶片 UB108 採用三星 8 奈米製程，配置 256 個運算單元，已展示上述三類運算在同一可重組陣列上執行。下一代商用處理器 UB410 規劃配置 4,096 個運算單元，預計於 2027 年完成設計定案並送交製造，提供客戶評估樣品。初期應用鎖定高解析度雷達及音訊處理，未來則以無人機及其他自主機器人系統為目標市場。

關鍵重點 | 1,400 萬美元種子輪募資、CGRA 動態運算配置、訊號處理與 AI 推論整合、RISC-V 相容開發工具、UB108 8 奈米測試晶片、UB410 4,096 個運算單元、2027 年供評估樣品。

新聞連結 | [Ubitium](#) [Tech.eu](#) [SiliconANGLE](#) [Robotics & Automation News](#)

07 Industrial Next 與 BMW 展開 AI 機器人技術合作

2026/10/13 新聞摘要

美國機器人新創 Industrial Next 在 TechCrunch Disrupt 2026 宣布與 BMW Group Technology Office 合作，評估其 AI 驅動的機器人精密操作技術在製造業的應用。Industrial Next 開發模組化機器人工作站，透過自有機器人基礎模型結合視覺、作業情境及機器人動作，並以接近真實物理動態的高擬真模擬環境及操作示範訓練機器人學習新任務，減少產品或製程變更時重新編寫控制程式的需求。工作站可依不同產品及產線需求重新配置、組合或轉用；公司宣稱，部分作業的重新設定可由數週縮短至數分鐘。Industrial Next 表示，部分工作站已應用於智慧型手機製造，執行軟性排線穿設、小型連接器蓋扣合及相機模組保護膜撕除等精密作業。

關鍵重點 | BMW 技術評估、機器人基礎模型、高擬真物理模擬、操作示範學習、模組化工作站、電子零件精密操作、電子代工產線應用。

新聞連結 | [TechCrunch](#) [Industrial Next](#) [Zeniteq](#) [AI Weekly](#)

08 AWS 推出開源 Physical AI Toolchain 整合機器人開發流程

2026/10/7 新聞摘要

Amazon Web Services (AWS) 推出開源 Physical AI Toolchain，公開參考架構、基礎設施即程式碼 (Infrastructure as Code, IaC) 及自動化工具，協助機器人開發團隊整合資料蒐集、產生合成資料、模型訓練、模擬驗證及機器人端部署等流程。該工具鏈結合 NVIDIA Cosmos、Isaac GR00T、Isaac Lab、Isaac Sim、OSMO 及 AWS 雲端服務，並採用可獨立建置的 Terraform 模組，讓開發團隊依需求選用不同功能。系統支援 LeRobot 資料格式及 ROS 2，並透過 Strands Agents SDK 的 AI 代理功能協調開發工作。整體架構可將機器人實際運作資料回傳雲端，持續改善模型，並採用雲端進行大型訓練與模擬、機器人端執行低延遲推論的設計，不限定特定機器人硬體。AWS 已在 GitHub 公開採 Apache 2.0 授權的專案程式碼及操作教學，並提供 27 回合 UR3 機器手臂抓取與放置的示範資料。

關鍵重點 | 開源 Physical AI Toolchain、Terraform 模組化建置、NVIDIA 開發工具整合、LeRobot、Strands Agents SDK、實機資料回饋、端側推論。

新聞連結 | [AWS Physical AI Blog](#) [GitHub](#) [The Robot Report](#)

09 輝達攜手鴻海測試 GB300 機器人精密組裝技術

2026/10/7 新聞摘要

NVIDIA 西雅圖機器人實驗室與 Isaac 工程團隊，依據 NVIDIA 營運團隊及鴻海提出的實際製造需求，開發 GB300 測試托盤的機器人組裝技術。該托盤用於驗證 GB300 運算模組出貨前的功能與效能，研究聚焦匯流排 (Busbar) 組裝及四組線纜連接器插接兩項精密作業，並由三支工業機械手臂分工執行視覺定位、零件組裝及螺絲鎖附。匯流排組裝採用物件姿態估測、路徑規劃及阻抗控制，完成零件插入與 16 顆螺絲鎖附；依 NVIDIA 公布的實機測試結果，成功率超過 95%，完整作業約需 160 秒，尚未達到 124 秒的目標。連接器插接則利用專用姿態估測模型 DOPER 辨識零件位置，搭配客製化 3D 列印夾爪減少抓取誤差，並結合 NVIDIA Isaac Lab 強化學習，先在模擬環境訓練插接動作，再透過實機力 / 力矩回饋調整控制策略，四組連接器的整體組裝成功率達 90%~95%。研究團隊發現，連接器容易變形且實體訓練資料有限，使端到端模仿學習難以取得理想效果，因此採用專用視覺模型、傳統控制及強化學習相互配合的方式。NVIDIA 與鴻海依實際製造需求設定至少 99.5% 的組裝成功率目標，研究團隊正持續改善零件抓取、機器手臂協調及作業時間，以提高精密組裝的可靠性。

關鍵重點 | GB300 精密組裝、三機械手臂協作、阻抗控制、DOPER 姿態估測、客製化 3D 列印夾爪、Isaac Lab 強化學習、99.5% 組裝成功率目標。

新聞連結 | [NVIDIA](#) [中央社](#) [自由財經](#) [Yahoo](#)

10 英國投入 4,000 萬英鎊 推動八座 Robotics Adoption Hubs

2026/10/9 新聞摘要

英國政府公布八個獲得總額 4,000 萬英鎊支持的 Robotics Adoption Hubs，結合大學、研究機構、地方政府及產業夥伴，協助企業與公共服務機構評估、測試及導入既有機器人技術。各中心以現有研究及產業設施為基礎，

提供技術諮詢、實機展示、採購前測試、導入可行性與投資效益評估，以及系統整合及人才培訓支援。八個中心分別涵蓋不同應用領域，包括支援手術機器人臨床導入的 SHARP、規劃運用農業與食品製造測試場域的 HARVEST、針對真實廢棄物進行機器人分揀測試的 NORAH，以及聚焦服務型機器人、無人機及自駕車應用的 Milton Keynes 中心。其餘四個中心分別位於英格蘭大西南區、約克郡及威爾斯兩個不同計畫，重點在於協助製造業與跨產業使用單位評估自動化需求、進行技術測試及規劃實際導入。英國政府並設立 AURA 全國協調機制，促進各中心交流及技術資源共享，同時支持 12 項機器人人才培訓計畫，協助企業克服技術、資金及人力等導入障礙。

關鍵重點 | 4,000 萬英鎊政策支持、八座 Robotics Adoption Hubs、採購前實機測試、SHARP 手術機器人、HARVEST 農業自動化、NORAH 回收分揀、AURA 全國協調機制。

新聞連結 | [UK GOV](#) [A3](#) [Robotics & Automation News](#) [University of Bristol](#) [UKRI](#) [BBC](#)

11 MMI 募資 1.25 億美元 擴大 Symani 顯微手術機器人應用

2026/10/8 新聞摘要

MMI (Medical Microinstruments) 完成 1.25 億美元 D 輪募資，由 BioStar Capital 領投，資金將用於擴大 Symani 顯微手術機器人在美國及其他國際市場的商業應用，並支持能量手術器械、數位手術功能開發及臨床研究。Symani 專為開放式顯微外科手術設計，採用具腕關節活動能力的 NanoWrist 微型手術器械，結合手部顫抖抑制及動作比例縮放技術，將醫師的操作轉換為更精細的器械動作，應用於微血管吻合、淋巴管修復，以及癌症與外傷相關的重建手術。依 MMI 公布資料，Symani 全球已安裝約 50 套系統，累計完成約 3,500 例複雜顯微手術，並於 2024 年取得美國食品藥物管理局 (FDA) 的 De Novo 上市許可。此次募資也將支持 REMIND 等臨床研究，探索利用機器人顯微手術重建阿茲海默症患者深頸部淋巴引流通路的安全性與可行性；FDA 已同意將這項初期研究的收案規模擴大至 15 人，以持續累積臨床證據。

關鍵重點 | 1.25 億美元 D 輪募資、BioStar Capital 領投、Symani 國際市場擴張、NanoWrist 微型器械、顫抖抑制及動作比例縮放、全球約 50 套安裝與 3,500 例手術、REMIND 初期臨床研究。

新聞連結 | [MMI](#) [MassDevice](#) [MedTech Dive](#) [理財周刊](#)

12 Ultra 募資 5,000 萬美元 擴大 AI 倉儲機器人部署

2026/10/9 新聞摘要

美國機器人公司 Ultra Robotics (Ultra) 宣布完成 5,000 萬美元 A 輪募資，由 Framework Ventures 領投，連同先前 1,200 萬美元種子輪，累計募資達 6,200 萬美元，資金將用於技術研發及擴大倉儲機器人部署。Ultra 開發的 Operator (OP1) 採可移動定位的固定式雙臂設計，可配置於既有物流倉儲工作站，執行訂單包裝、分揀及組套作業。系統採用 Physical Intelligence 的視覺語言動作模型 (VLA)，由 Ultra 負責機器人硬體、場域整合及營運，Physical Intelligence 則提供 AI 模型，並透過實際作業資料及人工介入紀錄持續改善模型表現。雙方於今年 2 月公布的客戶場域測試中，搭載 $\pi 0.6$ 模型的 OP1 曾執行一個完整班次的訂單包裝作業，依公司公布結果，自主運作比例達 96.4%；Ultra 另表示，其機器人已累計包裝超過 50 萬筆訂單。公司採用機器人即服務 (Robots as a Service, RaaS) 模式，客戶支付初期系統整合費及後續月費，即可取得機器人設備與持續性的軟

硬體支援，降低企業一次購置自動化設備的資金門檻。

關鍵重點 | 5,000 萬美元 A 輪募資、Framework Ventures 領投、OP1 固定式雙臂機器人、Physical Intelligence VLA、 $\pi 0.6$ 單班次 96.4% 自主運作、超過 50 萬筆訂單包裝、RaaS 商業模式。

新聞連結 | [Ultra Robotics](#) [Framework Ventures](#) [SiliconANGLE](#) [Physical Intelligence](#) [Automated Warehouse](#)

13 Danu Robotics 尋求募資 500 萬美元 擴大 AI 回收分揀機器人市場

2026/10/09 新聞摘要

蘇格蘭機器人公司 Danu Robotics 正尋求募集 500 萬美元後期種子輪資金，以擴大其 H.E.R.O. AI 回收分揀機器人的商業應用。H.E.R.O. 針對資源回收廠的混合廢棄物分揀作業設計，透過 AI 電腦視覺辨識輸送帶上的物料，並採用夾爪而非真空吸取方式進行抓取與分類。系統採模組化多機械手臂設計，其中 H.E.R.O. Series 2 雙臂系統所需輸送帶空間不到 1 公尺，可整合至既有回收處理產線；系統並以物料實際落入指定收集桶作為成功抓取的計數依據，用於追蹤作業表現。依公司公布資料，Danu 已簽訂總額約 50 萬美元的合約，取得兩家大型客戶的意向函，另有超過 200 家潛在客戶處於業務開發階段；公司表示機器人已在工業回收場域運作，並透過持續更新 AI 軟體改善系統表現。Danu Robotics 後續計畫朝設備小型化、提高耐用性及可移動性發展，將回收分揀應用擴展至商場、醫院及機場等場域。

關鍵重點 | 500 萬美元後期種子輪募資規劃、H.E.R.O. 回收分揀機器人、AI 電腦視覺辨識、夾爪式抓取、模組化多機械手臂、收集桶到位計數、50 萬美元已簽約合約。

新聞連結 | [TechCrunch](#) [Danu Robotics](#) [SOSV](#) [Science.Report](#)

14 Intralox 與 CleanBotix 合作發展食品工廠清洗機器人

2026/10/16 新聞摘要

美國輸送帶與自動化設備業者 Intralox 於 10 月 16 日宣布策略投資 CleanBotix，支持其擴大食品工廠自主清洗機器人 Rosie 的生產，並由旗下 Commercial Food Sanitation 合作開發更多食品衛生清潔自動化應用。Rosie 採用輪式移動底盤與六自由度機械手臂，搭配噴灑系統及噴槍切換機制，透過廠區建圖、路徑點及噴灑軌跡設定，依序執行沖洗、泡沫清潔、再次沖洗與消毒劑噴灑，減少人員反覆操作水管與噴槍的工作。技術合作夥伴 PickNik 表示，Rosie 採用 MoveIt Pro 支援機器人動作規劃，並解決早期原型因不鏽鋼表面反射造成的 LiDAR 感測問題。依 CleanBotix 公布的清洗比較測試結果，Rosie 清洗後的 ATP 殘留讀數較人工清洗低，但作業時間較長。

關鍵重點 | 策略性財務投資、Rosie 自主清洗機器人、六自由度機械手臂、廠區建圖、噴槍切換機制、MoveIt Pro 動作規劃、LiDAR 感測、ATP 潔淨度測試。

新聞連結 | [Intralox](#) [CleanBotix Performance Data](#) [CleanBotix Tech](#) [PickNik](#)

15 ABB 將 AI Robot Trainer 整合至服飾物流分揀系統

2026/10/15 新聞摘要

ABB Robotics 宣布將 AI Robot Trainer 整合至既有的 Fashion Inductor 服飾物流分揀模組，推出結合機器人視覺與 Physical AI 的自動化解決方案，協助系統整合業者處理服飾商品及包裝形式多變的分揀作業。AI Robot Trainer 提供預先訓練的服飾辨識模型及快速重新訓練工具，可依個別工作站需求調整視覺模型，並透過監測機器人運作表現、辨識異常、產生新訓練資料及更新模型的閉迴路流程，持續改善分揀作業。升級後的 Fashion Inductor 另導入數位孿生架構，整合 Automatic Path Planning、RobotStudio 及相關控制軟體，支援虛擬設計、模擬驗證與第三方夾爪整合，並由 OmniCore 控制器負責實際機器人運作。依 ABB 公布資料，Fashion Inductor 每個工作站每小時最高可處理 1,300 件商品，揀取準確率目標超過 99.5%；此次加入 AI Robot Trainer 後，公司表示可將工程設計及系統試運轉工作量最多減少 75%。

關鍵重點 | Fashion Inductor 服飾分揀模組、AI Robot Trainer、預訓練視覺模型、閉迴路模型更新、數位孿生、RobotStudio 模擬驗證、OmniCore 控制器、工程設計及試運轉工作量最多減少 75%。

新聞連結 | [ABB Robotics](#) [Business Fortune](#) [RoboticsIntl](#) [Unite.AI](#)

16 Physical Intelligence 開放 Pi API Beta 機器人模型微調與推論服務

2026/10/13 新聞摘要

Physical Intelligence 開放 Pi API Beta 測試版申請，將機器人基礎模型的微調與推論能力提供給外部開發團隊，讓開發者利用自有機器人及任務資料調整模型，減少自行建置模型訓練與推論基礎設施的需求。Pi API 採用上傳機器人示範資料、由平台管理運算資源執行模型微調，再透過雲端推論服務提供模型運算結果的流程；開發者可在實體機器人上評估任務表現，並依測試結果與失敗案例持續蒐集資料、調整模型。Physical Intelligence 公布多項跨產業機器人應用案例，其中 Almond 利用 Pi API 經過四天的模型迭代，使 Axol 雙臂機器人執行自身組裝用間隔件的去毛邊作業；Actor 則展示在商業場域中自主鑷取物料並裝載卡車的輪式裝載機。公司表示，多數早期應用採用雲端推論，部分場域曾遇到網路連線問題，目前 Pi API Beta 採申請與分批開放方式。

關鍵重點 | Pi API Beta、機器人基礎模型、模型微調、示範資料上傳、雲端推論、實機任務評估、跨平台機器人應用、資料回饋與模型迭代。

新聞連結 | [Physical Intelligence](#) [Humanoids Daily](#) [Korthos Robotics](#)

17 Laplace Intelligence 開發 AI 自動化機器人安全測試平台

2026/10/13 新聞摘要

總部位於美國密西根州的 Laplace Intelligence 入選 TechCrunch Disrupt 2026 Startup Battlefield 前 20 強，介紹針對機器人、自駕車等 Physical AI 系統的 AI 自動化紅隊測試 (Red Teaming) 技術，透過模擬環境主動設計可能導致系統失誤的情境，協助開發團隊在實際部署前找出潛在弱點。該平台以經過後續訓練的 NVIDIA Cosmos 世界模型為基礎，結合街景影像、地圖及即時交通資料建立可互動的 3D 模擬環境，開發者可透過文字指令調整車流等測試條件，模擬中的車輛也能依周遭交通狀況做出反應，而非僅沿固定路線移動。系統另一項核心功

能是運用 AI 代理參考新聞、交通事故紀錄等資料，自動設計罕見且高風險的測試情境，檢查自主系統可能發生的失效問題。該技術源自密西根大學自動駕駛安全測試研究，Laplace Intelligence 執行長表示，公司已在自動駕駛測試領域取得商業客戶，並與倉儲人形機器人開發團隊展開初期合作，探索將自動化安全測試技術擴展至其他機器人應用。

關鍵重點 | AI 自動化紅隊測試、NVIDIA Cosmos 世界模型、互動式 3D 模擬、AI 代理情境生成、高風險失效測試、自駕車商業應用、倉儲人形機器人初期合作。

新聞連結 | [TechCrunch](#) [Laplace Intelligence](#) [Traders Union](#) [Nature](#)