

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 8 期

01 CJ Logistics 導入雙臂人形機器人 執行物流包裝作業

2026/9/3 | 新聞摘要

CJ Logistics 在韓國 Olive Young 物流中心投入 2 台雙臂人形機器人，於實際物流包裝線執行將緩衝材放入紙箱的作業。相較去年在軍浦物流中心進行的現場測試，此次已進一步投入實際物流作業；公司將現場累積的物流作業資料用於 AI 訓練，以提升機器人的作業準確度與應變能力。CJ Logistics 並將自有控制技術與機器人基礎模型 (Robot Foundation Model, RFM) 結合，透過視覺、感測器與模擬資料辨識周遭環境，並判斷面對不同商品與作業環境時應採取的動作，後續規劃逐步將人形機器人的應用擴大至揀貨、分揀、檢查與包裝等物流作業。

關鍵重點 | 物流包裝作業導入、RFM、自有控制技術、視覺 / 感測資料、模擬資料訓練、真實物流資料回饋 AI。

新聞連結 | [Seoul Economic Daily](#) [The Korea Times](#)

02 綠捷發表 GT5X、GT3X 四足自主機器人

2026/9/2 | 新聞摘要

中華汽車旗下綠捷 (GreenTrans) 於 SEMICON Taiwan 2026 發表 GT5X 與 GT3X 四足機器人，兩款機器人的機構、驅動、控制、電池與 AI 軟體系統由台灣團隊自主設計開發，其中自主移動機器人控制單元 (ACU) 與電池管理系統 (BMS) 亦由團隊自行開發。兩款機器人皆採用 NVIDIA Jetson Orin 作為邊緣運算平台，並利用 NVIDIA Isaac Lab 進行強化學習與複雜地形移動策略訓練；能源系統則與台塑新智能共同開發磷酸鐵鋁 (LFP) 電池。四足機器人可依任務需求擴充熱影像、氣體偵測與 AI 視覺辨識等模組，應用方向涵蓋智慧巡檢、廠務維運、特殊環境作業、物料載運與安全監控。

關鍵重點 | GT5X/GT3X 四足機器人、台灣團隊自主開發、ACU、BMS、邊緣 AI、LFP 電池、電池 / 馬達 / 電控國產化、智慧巡檢、廠務維運。

新聞連結 | [聯合新聞網](#) [U-CAR](#) [自由財經](#) [經濟日報①](#) [經濟日報②](#)

03 Medtronic 投資 Cornerstone Robotics 擴大手術機器人布局

2026/9/1 | 新聞摘要

Medtronic 宣布對 Cornerstone Robotics 進行約 7 億美元策略投資，合作內容包括取得 Sentire 手術系統在部分美國以外、已獲市場核准地區的經銷權，並將 Sentire 與既有 Hugo 機器人輔助手術系統並行推廣。Sentire 採多孔式架構與沉浸式手術控制台，支援雙控制台操作，已完成多專科臨床試驗，並於 2026 年 5 月取得歐盟 CE Mark，適用於一般外科、婦科、胸腔及泌尿科微創手術，目前亦已在中國與新加坡取得市場核准。Medtronic 將 Sentire 與 Hugo 並列為機器人輔助手術產品組合，以因應不同臨床需求。

關鍵重點 | Sentire 手術機器人、Hugo 雙平台布局、多孔式架構、沉浸式手術控制台、雙控制台操作、CE Mark、多專科微創手術。

新聞連結 | [Reuters](#) [Barron's](#) [Medtronic](#)

04 Lyte 募資 1.65 億美元 擴大機器人感知平台部署

2026/9/2 | 新聞摘要

機器人感知技術公司 Lyte 完成 1.65 億美元 C 輪募資，投後估值達 16 億美元，資金將用於擴大感測晶片與 LyteVision 感知平台生產、強化 AI 與感知能力，並增加機器人及工業客戶部署。LyteVision 整合 4D coherent vision、RGB 影像與慣性測量單元 (IMU)，並透過自有晶片在硬體層進行多感測器融合與時間同步，將空間、影像與運動資訊整合為統一感知資料。公司表示，目前已進入生產並開始向機器人客戶出貨，應用領域涵蓋巡檢、物流與製造。

關鍵重點 | LyteVision、4D coherent vision、IMU、多感測器融合、自有晶片、硬體層時間同步、統一感知資料。

新聞連結 | [Crunchbase News](#) [SiliconANGLE](#) [Photonics Spectra](#) [Lyte](#)

05 Enovis 擬收購 eCential Robotics 布局骨科手術機器人

2026/8/31 | 新聞摘要

醫療科技公司 Enovis 對法國 eCential Robotics 提出具約束力的收購要約，收購案企業價值約 1.55 億歐元，另設最高 3,500 萬歐元的里程碑付款。eCential Robotics 主要開發骨科手術導航與機器人技術，其開放式、模組化平台整合術中 3D 影像、即時導航與機器人導引，並可搭配不同植入物系統及手術流程使用。Enovis 規劃將相關機器人技術整合至既有 ASTRA 手術技術平台，先推出膝關節手術機器人，後續再延伸至肩關節應用。交易目前尚未完成，依法國法律完成員工代表諮詢程序後，雙方預計簽署正式收購協議，並於取得主管機關核准等條件後在 2026 年底前完成交易。

關鍵重點 | eCential Robotics、骨科手術機器人、開放式模組化平台、術中 3D 影像、即時導航、機器人導引、ASTRA 平台整合。

新聞連結 | [MassDevice](#) [MedTech Dive](#) [Enovis](#) [SEC 8-K](#)

06 FarmDroid 推出 FD60 擴大自主播種除草作業規模

2026/9/1 | 新聞摘要

丹麥農業機器人公司 FarmDroid 推出 FD60 自動化田間機器人，可自主執行行列作物播種與機械除草，最大作業寬度 6.75 公尺，單次最多可處理 20 行作物，每季作業量約 60 公頃。FD60 在播種時利用 RTK GPS 記錄每顆種子的精確位置，定位精度約 8 毫米，後續除草時再依既有座標進行行間及株間機械除草，不使用攝影機或作物辨識軟體。系統由太陽能為電池充電，再由電池驅動機器人；日照不足或長時間作業時，可透過增程發電機為電池補充電力；目前已開放訂購，預計 2027 年初開始交付。

關鍵重點 | FD60、RTK GPS、單顆種子定位、行間 / 株間機械除草、無攝影機作物辨識、太陽能充電、增程發電機。

新聞連結 | [Future Farming](#) [AgriTech Insights](#) [FarmDroid](#) [RobotToday](#)

07 Osaka Metro 啟動人形機器人站務服務實證

2026/8/31 | 新聞摘要

Osaka Metro、KDDI 與 AVITA 在大阪梅田站啟動人形機器人車站導引實證，機器人可提供站內導引、轉乘路線及周邊觀光資訊，支援多語言對話，旅客也可掃描 QR Code，在手機查看較詳細的路線資訊。機器人的對話系統整合 Google Gemini 生成式 AI 模型；AVITA 表示，系統可即時感知使用者的語速、語調與情緒線索，並以低延遲對話回應，搭配表情、眼神與手勢與旅客互動。本次實證 8 月 31 日至 9 月 6 日在梅田站進行，9 月 9 日至 15 日移至谷町九丁目站，將評估旅客接受度及實際營運問題；目前實證聚焦人機互動，移動及巡檢等實體作業則規劃於後續階段測試。

關鍵重點 | Gemini、人機互動、語音特徵感知、低延遲對話、表情 / 眼神 / 手勢互動、多語言導引、公共運輸場域實證。

新聞連結 | [News On Japan](#) [The AI Insider](#) [RoboMorrow](#) [AVITA](#)

08 Samsung SDS 驗證 Physical AI 機器人工業應用

2026/9/3 | 新聞摘要

Samsung SDS 與 Samsung 關係企業共同盤點實際作業需求，並與 Physical AI 機器人公司合作進行技術驗證，涵蓋製造、造船及工業工程等場域。在 Samsung Electro-Mechanics 與 SEMES 製造場域，使用 Walden Robotics 通用型機器人驗證零件搬運與耗材更換等作業；Samsung Heavy Industries 與 Samsung E&A 則以 RoboForce 機器人技術，驗證非結構化且環境條件嚴苛的造船與工業工程場域自動化應用；Samsung Display 等高精度製造情境則導入靈巧操作 (Dexterous Manipulation) AI 技術，驗證複雜精細製程的自動化應用。Samsung SDS 表示，本階段依實際場域任務進行技術驗證並取得 AI 訓練所需資料，後續將把已確認的技術與應用方式轉入 Samsung 關係企業進行場域實證。

關鍵重點 | Physical AI、通用型機器人、非結構化環境、靈巧操作 AI、AI 訓練資料、工業場域技術驗證、Samsung 關係企業場域實證。

新聞連結 | [Seoul Economic Daily](#) [Asia Business Daily](#) [CHOSUNBIZ](#) [DigitalToday](#)

09 Reframe Systems 募資 4,000 萬美元 擴建機器人住宅微型工廠

2026/8/31 | 新聞摘要

美國 Reframe Systems 完成 4,000 萬美元股權募資，將用於擴大北美機器人住宅微型工廠 (microfactory) 網路，並加速新英格蘭地區住宅交付。Reframe 以軟體整合住宅設計與生產流程，目前既有工廠主要由機器人進行牆面與天花板骨架製作，配線、配管等後續作業仍由人員完成。公司正在麻州建置新的 FAB1 微型工廠，依

公司公布規劃，每年最高可生產 500 個集合住宅單位或 250 戶獨棟住宅，生產設備投資低於 500 萬美元。

Reframe 目前已完成 10 戶住宅，並預計未來一年再交付 114 個住宅單位。

關鍵重點 | 機器人住宅微型工廠、軟體整合設計與生產、牆面與天花板骨架製作、人機協作、FAB1、集合住宅單位量產規劃。

新聞連結 | [The Robot Report](#) [HousingWire](#) [MIT News](#) [Morningstar / Business Wire](#)

10 Norbert Health 募資 1,400 萬美元 推進機器人護理 AI 應用

2026/9/1 | 新聞摘要

美國 Norbert Health 完成 1,400 萬美元 A 輪募資，將用於擴充機器人的臨床照護 AI 能力、推進法規核准，並擴大醫療照護場域應用。Norbert Health 不自行開發完整機器人硬體，而是提供可整合至合作夥伴機器人平台的 Physical AI 控制系統，使機器人執行例行巡視、非接觸式生命徵象量測、結構化評估、回應患者需求，並將互動紀錄寫入電子病歷系統。其多模態 AI 整合視覺、語音與感測資料，涵蓋非接觸式生理量測、行動與步態評估、認知與行為評估，以及多語言互動能力。公司表示，相關系統自 2025 年 8 月起已在美國專業護理機構執行日常巡視；不過 Norbert Health 官網目前仍將該系統標示為研究及試驗用途，尚待美國 FDA 核准。

關鍵重點 | Physical AI 控制系統、多模態 AI、非接觸式生命徵象量測、行動與步態評估、認知與行為評估、電子病歷系統整合、美國 FDA 核准進程。

新聞連結 | [Dealroom](#) [TechStartups](#) [Digital Health Funding](#) [PR Newswire](#) [Norbert Health](#)

11 華碩成立實體 AI 事業群 設人型機器人事業部

2026/8/28 | 新聞摘要

華碩宣布將智慧物聯網事業群 (AIoT BG) 轉型為實體 AI 解決方案事業群 (Physical AI Solutions Business Group, PAS BG)，並設置 AI 解決方案、自主平台及人型機器人 3 個核心事業部。華碩規劃初期從自有電子製造服務 (EMS) 場域出發，從組裝、包裝及小型物件抓取等實際製造作業建立可衡量、可重複的應用能力，並規劃發展為電子製造業 Physical AI 訓練、驗證與部署的參考平台。自主平台事業部將整合 AI 演算法、軟體與硬體，建構自主平台及系統；人型機器人事業部則由既有機器人暨智慧應用事業部與其他團隊整併而成。PAS BG 後續也將尋求高附加價值工業自動化、醫療及家用機器人等領域的發展機會。

關鍵重點 | PAS BG、人型機器人事業部、自主平台、EMS 場域、組裝 / 包裝 / 小型物件抓取、Physical AI 訓練驗證部署、工業自動化 / 醫療 / 家用機器人布局。

新聞連結 | [中央社](#) [科技新報](#) [經濟日報](#) [鏡週刊](#) [自由財經](#)

12 NC AI 攜手 LG 開發自主型人形機器人

2026/9/3 | 新聞摘要

韓國 NC AI 與 LG Electronics 組成聯盟，入選韓國「K-On-Device AI 半導體技術開發計畫」人形機器人項目，目標使用韓國本土開發的裝置端 AI 晶片，發展可在複雜日常環境中感知周遭環境並自主執行任務的人形機器

人。NC AI 負責建立 General Motion Tracking (GMT) 初始訓練資料，並開發 Human-to-Robot Retargeting (人機動作重定向) 流程，依人形機器人的關節限制、身體比例、足部支撐與平衡條件，將人類動作轉換為機器人可實際執行的動作。團隊並規劃利用數位孿生環境建立大規模動作訓練資料，以發展全身控制技術，並結合 NC AI 的世界模型，進一步發展環境變化預測及多階段任務執行能力。計畫將整合 LG Electronics 等參與單位的機器人硬體、AI 模型、訓練資料與韓國本土開發的裝置端 AI 晶片，藉由在機器人端直接進行 AI 運算，支援即時動作控制與低功耗運作。

關鍵重點 | GMT、人機動作重定向、數位孿生、全身控制、世界模型、裝置端 AI、即時動作控制。

新聞連結 | [Seoul Economic Daily](#) [The Elec](#) [EDAILY](#) [DigitalToday](#) [CHOSUNBIZ](#)

13 ABLE Labs 募資 121 億韓元 推進自主實驗室平台

2026/8/31 | 新聞摘要

韓國實驗室自動化公司 ABLE Labs 完成 121 億韓元 Series A 募資，資金將用於開發自主實驗室 (Self-Driving Lab, SDL) 平台、擴充研發團隊，以及建立美國與歐洲銷售管道。ABLE Labs 原以液體處理機器人與軟體，自動化移液、稀釋及分注等重複性實驗作業，目前進一步發展 SDL，由 AI 設計實驗條件、機器人執行操作，再將實驗結果回饋 AI 進行後續學習，以提升實驗資料的一致性與再現性，作為後續 AI 學習所需的資料基礎。公司今年亦在半導體、化學、化妝品及二次電池領域取得品質分析自動化專案，目前正與美國大型製藥公司進行概念驗證 (PoC)，並已完成新加坡首家客戶交付。

關鍵重點 | SDL、液體處理機器人、AI 實驗條件設計、實驗結果回饋學習、實驗資料一致性與再現性、品質分析自動化、PoC。

新聞連結 | [MoneyToday](#) [A3](#) [MarketScreener](#) [CTIMES](#)

14 Meta 測試資料中心機器人 執行伺服器維運作業

2026/8/28 | 新聞摘要

WIRED 引述多名現任及前 Meta 員工指出，Meta 正於資料中心測試多種機器人執行伺服器與網路設備維運作業，包括以 Kinova Gen3 機械手臂進行伺服器電源重新啟動、以 Watney Robotics 雙臂機器人測試網路線材插拔，以及使用 ABB 移動式機器人重新插接設備零組件。Meta 既有的自主搬運機器人與條碼盤點機器人已在部分資料中心運作，其中搬運機器人負責伺服器機櫃運送，條碼盤點機器人則用於庫存盤點及故障檢查；但其攝影機僅能辨識灰階影像，仍無法判讀設備紅、綠狀態燈。新一代操作型機器人目前仍處測試階段，部分作業需由人員監督，並面臨作業速度、充電停機時間、轉角與地面線材通行及精細線材操作等限制。

關鍵重點 | 資料中心機器人、Kinova Gen3、Watney 雙臂機器人、移動式操作機器人、自主搬運、條碼盤點、灰階攝影機感知限制。

新聞連結 | [WIRED](#) [TechRadar](#) [TechRepublic](#) [Tbreak](#)

15 TWINNY 完成 144 億韓元 Pre-IPO 募資 推進上市與海外布局

2026/9/1 | 新聞摘要

韓國自主移動機器人 (AMR) 公司 TWINNY 完成 144 億韓元 Pre-IPO 募資，資金將用於強化韓國既有業務、拓展海外市場及推進 KOSDAQ 上市程序。TWINNY 主要開發物流與製造場域使用的自主移動機器人，其物流方案可利用 AMR 執行揀貨支援、物料搬運與分揀；現有 DaruGo 自主導航軟體可在大型、複雜室內環境中，不需額外建置基礎設施進行自主導航，並支援多機器人集中管理、即時監控與交通管理，公司亦已完成韓國技術特例上市程序所需的技術性評估。

關鍵重點 | AMR、DaruGo 自主導航軟體、無額外基礎設施導航、揀貨 / 物料搬運 / 分揀、多機器人集中管理、即時監控、交通管理。

新聞連結 | [KIDD / Industrial Daily](#) [TWINNY](#) [DaruGo](#)

16 Scopia Surgical 募資 265 萬加元 推進 AI 手術導航臨床驗證

2026/9/1 | 新聞摘要

加拿大醫療科技新創 Scopia Surgical 完成 265 萬加元 Pre-Seed 募資，資金將用於擴充工程與臨床團隊、加速產品開發，並推進 Scopia Surgical Navigation 在加拿大與美國多家醫院的首次臨床驗證。其系統不是手術機器人本體，而是應用於微創與機器人手術的 AI 手術導航軟體，可利用術前 CT 或 MRI 影像進行 AI 解剖分割，建立病患專屬 3D 解剖模型，並在手術過程中將模型與即時手術攝影畫面對位顯示，隨攝影機移動更新解剖資訊。系統設計為不需額外加裝動態追蹤硬體即可整合至既有手術流程，目前正推進首次臨床驗證，並準備後續法規及商業化里程碑。

關鍵重點 | AI 手術導航軟體、AI 解剖分割、病患專屬 3D 解剖模型、即時手術影像對位、動態解剖資訊更新、無額外動態追蹤硬體、首次臨床驗證。

新聞連結 | [Canadian Healthcare Technology](#) [Digital Health Funding](#) [PR Newswire](#) [Scopia Surgical](#)

17 鴻軒科技攜手 Nexuni 展示四足機器人運動控制參考設計

2026/9/1 | 新聞摘要

鴻軒科技 (SiliconAuto) 攜手台灣機器人開發商 Nexuni，在 SEMICON Taiwan 2026 首次展示四足巡檢機器人的運動控制板參考設計，由車規級微控制器 XMotiv M3 負責關節驅動與動態平衡控制。XMotiv M3 透過高速介面支援即時通訊與控制，並已通過 ISO 26262 ASIL-B Product Ready 驗證。除了機器人運動控制，鴻軒科技亦搶先展示面向自駕車與先進機器人平台的下一代 Physical AI 推論方案，採用車規級高效能運算 (HPC) Chiplet 架構，並透過 SiliconPilot 數位孿生 (Digital Twin) 平台建立晶片實體製作前的模型，供驗證與開發使用。此次展示呈現車規級半導體技術延伸至機器人應用的方向，涵蓋即時運動控制、功能安全，以及面向先進機器人平台的高效能運算與 AI 推論。

關鍵重點 | XMotiv M3、四足機器人運動控制、關節驅動 / 動態平衡、ISO 26262 ASIL-B Product Ready、HPC Chiplet、Physical AI 推論、SiliconPilot 數位孿生。

新聞連結 | [DIGITIMES](#) [DIGITIMES English](#) [SiliconAuto](#) [SEMICON Taiwan](#) [XMotiv M3](#)

18 IHMC 提出可即時編輯的人形機器人行為架構

2026/9/1 | 新聞摘要

IHMC 與 University of West Florida 研究團隊提出一套可在任務執行期間編輯的人形機器人行為架構，用於協調行走、全身運動、感知、接觸互動與操作員監督。系統整合以物件為中心的可供性範本 (Affordance Templates)、Behavior Tree 及可在執行期間修改的感知場景，操作介面則持續與機器人同步，使操作員可在任務執行期間建立、監看與修正機器人行為。系統透過全身控制器協調步伐與上肢動作，使機器人可在行走時同步執行操作任務。團隊已在 Unitree H1-2 與 IHMC Alex 兩款人形機器人上測試 6 種任務，包括開門通行及彩球分類；其中一次推門通行測試約 34 秒完成，彩球分類測試則在人員移動球體造成干擾的情況下，於約 45 秒完成 6 顆球的顏色分類。

關鍵重點 | 執行期間可編輯行為架構、Affordance Templates、Behavior Tree、全身控制、行走 / 上肢操作協調、操作員監督、實機任務驗證。

新聞連結 | [arXiv](#) [Humanoid Intel](#) [Mechafeed](#) [IHMC](#)

19 台積電打造中央機器人管理平台 推進晶圓廠機器人應用

2026/9/1 | 新聞摘要

台積電企業資訊技術組織副總經理暨資訊長林宏達於 SEMICON Taiwan 2026 智慧製造論壇表示，台積電正建置「中央機器人管理平台」，並開始標準化機器人的管理與連結方式，以支援晶圓廠機器人規模化運作。規劃中的應用場景包括機台零組件更換、精密清潔、耗材補充、預防性保養、晶圓與物料運送，以及廠區巡檢、安防監控與危險因子偵測。台積電並將「機器人友善環境 (Robot-friendly Environment)」列為後續發展方向，包括推動更適合機器人保養與補料的設備設計，以及建立機器人友善的包裝與物流動線。另據 NVIDIA 台灣官方資料，先進晶圓廠須協調製程設備、材料、機器人、人員與設施系統；台積公司目前正探索使用 NVIDIA Omniverse 建構 FabTwin 虛擬晶圓廠環境，在實體建置前評估製程設備配置與相關模擬工作流程。

關鍵重點 | 中央機器人管理平台、機器人規模化運作、設備維護 / 耗材補充、巡檢 / 安防 / 危險因子偵測、Robot-friendly Environment、NVIDIA Omniverse、FabTwin 虛擬晶圓廠。

新聞連結 | [天下雜誌](#) [經濟日報](#) [SEMICON Taiwan](#) [NVIDIA](#)

20 NVIDIA 達成收購 Hugging Face 協議 平台承諾維持開放

2026/9/2 | 新聞摘要

NVIDIA 已與 Hugging Face 達成收購協議，交易金額約 129.3 億美元。NVIDIA 表示，收購後 Hugging Face 仍將維持開放平台模式，開發者可自行選擇模型、框架、雲端服務、推論服務供應商與運算平台，不要求使用 NVIDIA 運算平台，並持續支援多雲與多加速器環境的開發及部署。Hugging Face 目前提供開源 AI 模型、資料集與應用的開發、分享與部署平台；NVIDIA 表示，將透過其基礎設施、工程能力與全球資源，強化平台可靠

性、安全性、模型評估、推論與部署能力。The Robot Report 指出，NVIDIA 與 Hugging Face 先前已在 AI 與機器人開發領域合作，今年 7 月雙方將 Isaac GR00T 1.7 與 NVIDIA Isaac Teleop 加入 LeRobot 開源機器人函式庫，用於訓練、執行與分享機器人資料集、模型、策略與工作流程。

關鍵重點 | NVIDIA 收購 Hugging Face 協議、開放式 AI 開發平台、LeRobot、Isaac GR00T 1.7、Isaac Teleop、模型評估 / 推論 / 部署、開源機器人開發生態。

新聞連結 | [The Robot Report](#) [Reuters](#) [NVIDIA](#)