# 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 15 期

## 01 Dream Labs 推出 Dream-1 機器人基礎模型並開放控制 API

**2026/10/19 | 新聞摘要**

美國新創 Dream Labs 推出機器人基礎模型 Dream-1，同步開放 Dream API，並宣布完成 9,000 萬美元種子輪募資。Dream-1 採用 World Action Model（WAM），以人類第一人稱操作影片等資料訓練，結合機器人頭部及雙腕攝影機影像、機器人狀態與自然語言指令，聯合預測後續影像與動作，每次輸出約 1.6 秒的動作序列。模型以末端執行器位姿及夾爪開合狀態表示動作，再透過逆運動學（IK）轉換為關節控制指令，支援雙臂平行夾爪機器人的零樣本跨機型操作。Dream Labs 在 27 種未參與訓練的模擬機器人構型中各進行 300 次測試；Robocurve 則於六項實機任務、120 次測試中，評得 59.3% 平均任務進度分數。平台另提供 Fine-tuning-as-a-Service（FaaS）微調服務與 Robot Playground，並展示部分機型利用約 5 分鐘操作資料改善任務表現。

**關鍵重點 |** Dream-1、WAM、三視角影像輸入、末端執行器位姿、零樣本跨機型控制、IK、FaaS

新聞連結 | Dream Labs Research SiliconANGLE Kindred Ventures

## 02 Eka Robotics 揭露 VFA 靈巧操作技術並完成 1.5 億美元募資

**2026/10/20 | 新聞摘要**

美國機器人新創 Eka Robotics 完成 1.5 億美元 A 輪募資，由 a16z 與 F-Prime 共同領投，並揭露 Vision-Force-Action（VFA）靈巧操作技術。該系統整合 AI 模型、力感測夾爪與控制器，結合視覺感知及接觸力回授，使機器人在抓取物品滑動或零件插入受阻時，能即時調整動作。VFA 透過物理模擬與大規模強化學習，在不同物件、環境及物理條件下反覆訓練，Eka 表示數分鐘即可累積數千小時的模擬操作經驗。依 Eka 公布的實驗室測試，機器人每小時最多可抓取約 1,500 件重量不超過 1 公斤的物品，成功率超過 95%；TechCrunch 採訪的機器人學者亦觀察到，系統可在不重新訓練的情況下適應多種物件。現正與工業客戶進行取放及線材操作試行，專用夾爪硬體成本低於 1,000 美元，額定耐久度為 500 萬次操作循環。

**關鍵重點 |** VFA、力回授控制、軟硬體協同設計、物理模擬、強化學習、跨物件適應、夾爪耐久度。

新聞連結 | Eka Robotics TechCrunch a16z

## 03 Kodama 獲 700 萬美元融資 擴大林業機具遠端操作與自主化

**2026/10/19 | 新聞摘要**

美國林業機器人新創 Kodama 完成 700 萬美元融資，由 Konvoy Ventures 與 Breakwater Ventures 共同領投，累計募資達 1,400 萬美元，將用於擴大商業部署、林業設備原廠合作及自主控制技術開發。Kodama 將遠端操作與監督式自主控制導入既有集材機（skidder），由系統處理部分重複性木材拖運作業，遇到複雜地形或特殊

National Center for AI Robotics

情況時則由操作員遠端介入，減少人員直接暴露於機具翻覆、木材飛散等危險情境的風險。改裝系統整合 NVIDIA 運算設備、8 具攝影機、2 組光達（LiDAR）、GPS 及 Starlink 衛星通訊，既有機具約需 1～1.5 天完成改裝。Kodama 表示，相關技術已在美國東南部商業伐木場域運作，過去六個月累計搬運超過 10 萬噸木材，每日作業約 10～14 小時；遠端操作每日約產生 1 TB 訓練資料，用於逐步擴充自主控制能力。技術目前主要應用於集材機，並規劃延伸至伐木機及裝載機。

**關鍵重點 |** 監督式自主控制、遠端操作、skidder、既有機具改裝、LiDAR、Starlink、操作資料蒐集、作業安全。

新聞連結 | Kodama / GlobeNewswire　The Robot Report　AgFunderNews

## 04 Schaeffler 啟用人形機器人關節模組製造與訓練工廠

**2026/10/20 | 新聞摘要**

德國汽車及工業零組件製造商 Schaeffler 於亞太地區啟用約 7,500 平方公尺的人形機器人製造與訓練工廠，整合智慧組裝產線、資料蒐集、數位孿生及機器人訓練設施，並啟動人形機器人關節零組件量產。產線配置六台人形機器人於五個工作站，執行備料、分揀、組裝、檢驗及包裝，生產線性與旋轉致動器等關鍵關節模組。數位孿生平台即時對應產線運作，透過感測系統蒐集組裝精度、工序時間、能耗及設備狀態，先於虛擬環境測試製程調整，再導入實際生產。訓練中心則參照 Schaeffler 全球約 100 座工廠的作業需求，訓練人形機器人執行視覺檢驗、物料搬運、容器移動及產線補料等任務，並整合訓練、模擬與生產資料，持續測試及調整機器人操作技能。

**關鍵重點 |** 關節模組量產、線性致動器、旋轉致動器、人形機器人組裝、數位孿生、工業任務訓練、產線資料回饋。

新聞連結 | Schaeffler　Humanoids Daily

## 05 Allegro 擴展人形機器人 48V 電源與精密感測方案

**2026/10/20 | 新聞摘要**

美國半導體業者 Allegro MicroSystems 擴展人形機器人 48V 電源管理與精密感測方案，涵蓋關節位置量測、靈巧手控制及功能安全需求。A81481 電源管理晶片（PMIC）採 6 × 6 mm 封裝，整合降壓轉換器、穩壓器及三重看門狗監控（triple-watchdog architecture）功能，可直接由 48V 電源匯流排供電，減少外部電路需求，並支援 ASIL-D 等級功能安全設計；Allegro 估計相關電源設計可降低約 50% 的電路占用空間及物料成本。針對肩、髖、膝等高扭矩關節，A17802 與 A17803 電感式位置感測器可在無須磁鐵的情況下量測旋轉角度，並透過補償與濾波技術，降低感測間隙變化及外部磁場干擾的影響。針對手掌及手指等小型關節，CT310 穿隧磁阻（TMR）感測器在指定校正條件下角度誤差小於 1 度；A33023 霍爾效應角度感測器則提供約 25 微秒的低延遲回授。Allegro 並與 Sarcomere Dynamics 合作，將相關感測及控制元件整合至 Scorpion 機器人夾爪，後續規劃延伸至具備 24 個自由度的 ARTUS Dex 靈巧手。

**關鍵重點 |** 48V 電源管理、A81481 PMIC、triple-watchdog architecture、電感式位置感測、TMR、霍爾效應感測、靈巧手控制。

新聞連結 | Allegro MicroSystems　科技新報　Allegro Robotics Building Blocks

National Center for AI Robotics

## 06 Agility 與 AGCO 簽署 Digit 人形機器人試行協議

**2026/10/20 | 新聞摘要**

美國人形機器人業者 Agility Robotics 與農業機械製造商 AGCO 簽署商業協議，預計於 2027 年在 AGCO 美國堪薩斯州 Hesston 工廠試行 Digit 人形機器人。AGCO 旗下擁有 Fendt、Massey Ferguson 等農機品牌，初期規劃導入 Digit 執行生產零件分類、堆疊及周轉箱存放等物料處理任務，減少人員重複搬運及高體力負荷作業。Digit 採雙足移動與雙臂操作設計，可在既有工廠環境中執行任務，減少大幅改造設施的需求；Agility Arc 雲端平台則提供機隊管理、工作流程設定及運作狀態監控功能。Agility 已與 Toyota Motor Manufacturing Canada、物流業者 GXO 及德國工業零組件製造商 Schaeffler 展開合作，此次新增 AGCO，將人形機器人的應用進一步拓展至農業機械製造領域。

**關鍵重點 |** Digit、人形機器人、農業機械製造、零件分類、周轉箱搬運、Agility Arc、機隊管理。

新聞連結 | AGCO Association for Advancing Automation TAO Media

## 07 Reliable Robotics 首度於 Albuquerque 國際機場完成自主飛行測試

**2026/10/19 | 新聞摘要**

美國自主飛行系統業者 Reliable Robotics 與阿布奎基（Albuquerque） 市航空部門，在美國交通部及聯邦航空總署（FAA）推動的 eIPP 計畫下，於美國新墨西哥州阿布奎基國際機場完成為期二天的自主飛行測試。改裝的 Cessna 208B Grand Caravan 貨運飛機搭載 Reliable Autonomy System（RAS），在軍民航機共同運作的 C 類空域展示自動滑行、起飛及降落；距離超過 700 英里的遠端飛行員可即時監控、下達指令並與航管通聯，機上仍配置安全飛行員。RAS 整合飛行自動控制、避碰雷達、探測避讓（DAA）系統及 ACAS X 避碰技術，支援自主航空器與既有機場及空域設施整合。eIPP 為涵蓋美國 28 個州、共八項計畫的全國性實際環境測試機制，涉及自主飛行、貨運物流及醫療救援等應用，測試資料將供 FAA 研擬新型航空器的安全與空域整合規範。Reliable 另取得 1.15 億美元資金，包含 9,000 萬美元股權融資及 2,500 萬美元貸款，用於擴充機隊、生產設施及工程團隊。

**關鍵重點 |** RAS、eIPP、C 類空域、自動起降、遠端飛航監控、DAA、ACAS X

新聞連結 | FAA Reliable Robotics / Business Wire Aviation International News TechCrunch

## 08 Origin 公開 OG-1 室內裝修機器人及 Construction Action Model

**2026/10/15 | 新聞摘要**

美國機器人新創 Origin 正式公開室內裝修機器人 OG-1 及專用 Construction Action Model（CAM），並宣布累計取得 2,000 萬美元資金，將用於擴充機器人機隊及客戶試行。OG-1 採三輪移動底盤、360 度環境感測及可更換施工工具設計，可在實際工地進行石膏板牆面的批土、打磨及塗刷底漆，最高作業高度約 4.3 公尺，並透過即時力回授維持打磨時的穩定壓力。CAM 整合施工步驟規劃、作業位置與工具選擇、施工品質檢查及動作控制，

National Center for AI Robotics

讓機器人能判斷牆面施工範圍，避開門窗等區域，並依施工情況調整動作。模型利用實際工地的 3D 掃描、影像、工具施力及施工品質資料，搭配實驗室操作示範與模擬環境進行訓練。OG-1 已在美國商業建築、住宅及資料中心等工地施作，由人員負責初始場地建圖與材料補充，機器人自主完成設定後的牆面處理流程。Origin 表示，其施工產出約為人工團隊的三倍，計算涵蓋整個工作班次的準備、工具更換及維護時間。

**關鍵重點 |** OG-1、CAM、三輪移動底盤、可更換施工工具、即時力回授、施工品質檢查、工地資料訓練。

新聞連結 | Origin Forbes Construction Metrics YouTube① YouTube②

## 09 beRobox 推出隨機械手臂移動的 3D 超音波安全防護模組

**2026/10/19 | 新聞摘要**

加拿大機器人自動化業者 beRobox 與挪威 Sonair 合作，推出供 PALTZ 棧板堆疊機器人使用的 3D Dynamic Safety 安全防護模組，並於 PACK EXPO 展示。系統將 Sonair ADAR One 3D 超音波感測器安裝於機械手臂，利用聲波偵測周圍人員與物體，結合機械手臂的即時位置，讓安全防護區域隨手臂移動，並依人員接近情況調整機器人速度、停止或恢復作業。相較固定式安全防護範圍，這項設計可針對不同工作區域作出反應，例如操作員更換一側棧板時，機器人仍可在另一側繼續堆疊，減少不必要的整站停機；持續偵測區域內的人員，也能降低機器人意外重新啟動的風險。ADAR One 具備 180° × 180° 立體偵測視野，利用空氣中傳播的超音波偵測人員與物體，較不受粉塵、光線變化及反光表面影響；Sonair 稱其為全球首款取得 SIL 2 / PL d 功能安全認證的 3D 超音波感測器。

**關鍵重點 |** 3D Dynamic Safety、ADAR One、3D 超音波感測、動態安全防護區域、人員存在偵測、雙棧板工作站、功能安全認證。

新聞連結 | beRobox Automated Warehouse Robotics Business News Sonair YouTube demo

## 10 NVIDIA 擴充 Isaac 平台 推出 Isaac Lab 3.0 與 Isaac OS

**2026/10/21 | 新聞摘要**

NVIDIA 於 GTC Berlin 擴充 Isaac 機器人開發平台，正式推出 Isaac Lab 3.0，並公布 Isaac OS 執行環境及新一批模擬與訓練資源。Isaac Lab 3.0 支援多 GPU 訓練及 Newton、PhysX 等物理引擎，讓開發者能在不同模擬環境中訓練機器人控制策略，部分訓練流程也無須啟動完整的 Isaac Sim。新推出的 Isaac OS 以 Holoscan 為基礎，整合 AI 模型、感測器、控制系統與機器人硬體，支援即時運作及模擬訓練成果轉移至實體機器人。同步公開的 SimReady Central 提供超過 2,000 項可直接用於模擬的機器人與工廠資產；Human 1M 資料集則包含人類活動的同步三視角影片及 3D 手部追蹤資料，可用於機器人動作學習，完整資料集限 Cosmos Coalition 合作夥伴存取。NVIDIA 另公布三項以 DGX Station 為基礎的開源參考流程，涵蓋 GR00T 1.7 模型強化學習、Isaac Lab 靈巧操作訓練，以及透過 Cosmos 世界模型產生合成訓練資料。

**關鍵重點 |** Isaac Lab 3.0、Isaac OS、Newton、SimReady Central、Human 1M、GR00T 1.7、Cosmos。

新聞連結 | NVIDIA Newsroom Isaac Lab GitHub Robotics Business News GTC

National Center for AI Robotics

## 11 Lincoln Electric 推出 XpertLINC 自動調整焊接路徑平台

**2026/10/20 | 新聞摘要**

美國焊接設備與自動化業者 Lincoln Electric 推出 XpertLINC 智慧焊接平台，首波應用於 Cooper 協作型焊接機器人，整合視覺感測、AI 輔助判斷、機械手臂運動控制及焊接製程技術，減少事先準備 CAD 設計圖檔及人工編寫焊接程式的需求。操作時，由人員指定焊接起點與終點，系統再掃描工件接合處的實際形狀、間隙及對位狀況，依客戶訂定的焊接程序規範（Weld Procedure Specifications, WPS），自動產生機械手臂移動路徑及焊接參數。當工件尺寸或接合條件出現差異時，XpertLINC 可動態調整路徑與參數，並標示不符合規範的工件供人員檢查，減少傳統焊接機器人因工件差異而重新設定程式或停機調整的需求。Lincoln Electric 於 FABTECH 2026 展示工件掃描、焊接路徑生成及參數設定流程，後續規劃將平台擴展至其他自動化切割與焊接設備。

**關鍵重點 |** XpertLINC、Cooper 協作型焊接機器人、視覺感測、工件接合處掃描、WPS、自動路徑規劃、動態參數調整。

新聞連結 | Lincoln Electric / Business Wire　Robotics Business News　Industrial AI Technology　XpertLINC

## 12 Toyota 運用數位孿生與合成資料優化自主堆高機

**2026/10/19 | 新聞摘要**

Toyota Material Handling Europe 與 NVIDIA、SoftServe 公布自主堆高機數位孿生與 AI 視覺辨識驗證成果，利用 NVIDIA Omniverse 與 Isaac Sim 建立對應真實堆高機及倉庫環境的虛擬模型，讓工程團隊在設備進入客戶現場前，先模擬人員揀貨、車輛交會及棧板搬運等情況，並透過實際車輛軟體與 AI 模型進行路線規劃、避障及安全控制測試。視覺辨識方面，團隊利用 Cosmos-Transfer 將模擬影片轉換為包含包膜、光影等真實倉儲特徵的合成資料，再使用約 15 分鐘現場影片調整生成模型，縮小模擬與真實環境的差異。依 SoftServe 公布的包膜紙箱辨識測試，模型在實際倉庫影像上的召回率由原始模擬訓練的 49.4% 提升至 84.7%，進一步調整後達 92.8%。Toyota 希望藉由提前完成虛擬測試與調整，將自主設備開發時程縮短最多 40%，並減少最多 50% 的客戶現場導入工作量。

**關鍵重點 |** 數位孿生、Omniverse、Isaac Sim、軟體迴路測試、Cosmos-Transfer、合成資料、視覺辨識。

新聞連結 | Toyota Material Handling Europe　SoftServe　Robotics & Automation News

## 13 Origami Robotics 發表 S1 靈巧操作資料蒐集手套

**2026/10/21 | 新聞摘要**

美國機器人新創 Origami Robotics 發表 S1 靈巧操作資料蒐集手套，與自家多關節機器手共同設計，用於蒐集人類精細操作的機器人訓練資料。S1 透過關節編碼器量測 20 個手指關節角度，同步記錄指尖與掌面的接觸壓力、腕部攝影機影像及手腕動作資料，即使手指被物體遮擋，仍能持續擷取關節運動。手套與機器手採相同關節配置及觸覺感測器，經配戴校準後，可將人手動作直接對應至機器手的關節控制目標，減少額外的動作轉換程序。Origami 以演奏樂器、洗牌及轉魔術方塊等操作展示資料蒐集能力，並進行 30 項精細動作測試；另與 OptiTrack 動作捕捉系統比對，依其公布的單次測試結果，食指、中指及無名指的指尖位置量測達毫米級精度。早期硬殼手套曾於工廠試用，S1 改採更能適應不同手型的柔性設計，目前已開始量產，並持續開發模型以處理

National Center for AI Robotics

人手與機器手之間的接觸差異。

**關鍵重點 |** S1、關節編碼器、觸覺感測、遮擋下動作擷取、機器手關節對應、OptiTrack、靈巧操作訓練資料。

新聞連結 | Origami Robotics Blog Origami Robotics S1 Humanoids Daily

## 14 Tesla 宣布 Optimus 人形機器人進入早期生產階段

**2026/10/21 | 新聞摘要**

Tesla 在第 3 季營運更新中確認，Optimus 人形機器人已於加州佛利蒙（Fremont）工廠開始早期生產（Early Ramp），首批機器人已從產線下線。Tesla 表示，這批機器人已達公司所定義的生產品質要求，現有製程具備製造商業產品的可行性，後續仍將持續調整硬體設計及生產流程。執行長馬斯克指出，佛利蒙生產線以年產約 100 萬台為設計目標，多數設備已到位，但要達到每週約 2 萬台的年化生產速度，預計至少仍需一年。在機器人學習方面，Tesla 正建置 Optimus Academy，規劃製造約 1 萬至 2 萬台機器人，先透過人類操作示範建立初始學習能力，再於模擬及真實環境反覆練習任務，利用操作資料建立強化學習循環。Tesla 指出，靈巧手的機電設計、感測器耐用性及 AI 處理開放式任務的能力仍是研發重點；馬斯克預期於 2027 年底開始向外部企業客戶交付 Optimus。

**關鍵重點 |** Fremont Early Ramp、Optimus Academy、人類操作示範、模擬訓練、強化學習、靈巧手機電設計。

新聞連結 | SEC / Tesla Q3 2026 MarketBeat TechCrunch The Verge 科技新報

## 15 ESAB 推出 ROBBI AI 即時調整焊接協作型機器人

**2026/10/22 | 新聞摘要**

美國焊接設備製造商 ESAB 推出 ROBBI AI 智慧焊接協作型機器人系統，採用 Universal Robots UR10e 或 UR20e 機械手臂，結合攝影機、雷射感測及廠內 AI 運算，支援 MIG 與 TIG 焊接。操作員將系統移至工件接合處附近，輸入母材、焊材、接頭型式及焊接程序規範書（Welding Procedure Specification, WPS）等參數後，機器人即可辨識接縫並自行生成焊接路徑，減少人工逐點示教的需求。ESAB 表示，ROBBI AI 能依接縫間隙變化，在焊接過程中即時調整機械手臂移動、焊槍擺動及焊接參數，並透過 InduSuite 軟體將調整限制於既定 WPS 及相關檢定要求範圍內，必要時可停止作業。系統在使用前經過模擬訓練，並設計於客戶場域運作時持續蒐集焊接數據及影片，供操作員檢視異常並提供回饋，以改善後續異常辨識能力。ROBBI AI 主要鎖定多樣少量生產、接頭組裝差異較大及管件製造等傳統自動化較難處理的焊接工作。

**關鍵重點 |** ROBBI AI、UR10e / UR20e、雷射感測、AI 焊接路徑規劃、焊槍動態調整、WPS、InduSuite。

新聞連結 | ESAB 官方 Business Wire StockTitan

## 16 Hirebotics 推出 iPhone 示教技術 自動生成機器人噴塗路徑

**2026/10/21 | 新聞摘要**

美國機器人自動化業者 Hirebotics 於 FABTECH 2026 推出新版 Smart Teach 示教技術，讓操作員透過 iPhone 的

National Center for AI Robotics

空間感測功能，為 Cobot Painter 協作型噴塗機器人設定作業路徑。操作時，只需持手機沿工件指定噴塗位置及方向，系統便將記錄的空間位置與姿態資料傳送至 Beacon 軟體平台，自動產生機器人噴塗路徑，無須編寫機器人程式、建立 CAD 模型或直接牽引機械手臂。產生的路徑仍可由操作員檢視及修改個別位置、噴塗參數等設定，適合大型、形狀不規則或背面難以接近的工件，以及需要頻繁更換產品的多樣少量生產。Cobot Painter 原採用 FANUC CRX-10iA/L Paint 防爆型協作機械手臂，結合 Beacon 無程式碼操作平台；本次升級進一步將示教操作轉移至手機，並於展會提供現場體驗。Hirebotics 表示，未來也計畫將這項技術擴展至 Cobot Welder 焊接機器人及 Cobot Cutter 電漿切割機器人。

**關鍵重點 |** Smart Teach、iPhone 空間感測、Beacon、噴塗路徑生成、手機示教、FANUC CRX-10iA/L Paint、多樣少量生產。

新聞連結 | Hirebotics / Business Wire  Shop Metalworking Technology  Robotics Business News

## 17 Agility 擴大 NVIDIA 合作 Digit 5 將採用 IGX Thor 運算平台

**2026/10/22 | 新聞摘要**

美國人形機器人業者 Agility Robotics 宣布擴大與 NVIDIA 的合作，下一代 Digit 5 將採用 NVIDIA IGX Thor 作為標準機載運算平台，整合機器人端 AI 運算與安全控制需求，NVIDIA 並將成為 Digit 5 正式上市版本的獨家機載運算供應商。IGX Thor 為工業級邊緣 AI 平台，具備高效能 AI 推論、感測資料處理及功能安全機制，可支援人形機器人在工廠與倉庫等動態環境中運作。Agility 同時持續將 NVIDIA Halos 安全技術整合至 Digit 自有的人員安全偵測系統，強化機器人對周圍人員的感知及安全應對能力，並規劃參與 NVIDIA Halos AI 系統檢查實驗室，評估安全相關軟體、AI 元件及資安防護，作為後續第三方安全認證的準備。

**關鍵重點 |** Digit 5、NVIDIA IGX Thor、機載 AI 運算、NVIDIA Halos、人員安全偵測、功能安全、第三方認證評估。

新聞連結 | Agility Robotics  The Next Web  NVIDIA 台灣 IGX Thor  NVIDIA Halos

## 18 Tesla 結合 SpaceX 推進技術 展示 Roadster 空中翻轉原型

**2026/10/15 | 新聞摘要**

Tesla 於德州 SpaceX 火箭測試設施展示新一代 Roadster 電動跑車原型，結合車底多模式風扇與地面密封系統，以及與 SpaceX 共同開發的冷氣體推進技術。車底風扇透過降低底盤下方氣壓產生吸附力，使車輛可沿彎曲坡道倒掛行駛；冷氣體推進器則利用高壓氣體產生推力，協助車輛完成短暫騰空、空中翻轉、越過展示車輛及落地等動作。依 Tesla 公布資料，具飛行功能的 Rocket 版本配置兩組總容積約 600 公升的高壓儲氣槽及 10 組推進噴嘴，可調整車輛移動方向與空中姿態。跨領域技術方面，Roadster 的主動式尾翼採用源自 Optimus 人形機器人的腿部致動器，可依行駛條件調整尾翼角度，配合車身空氣力學設計改變下壓力與空氣阻力。現場示範由無真人乘坐的原型車執行，Tesla 規劃於 2028 年開始生產。

**關鍵重點 |** Roadster 原型、多模式吸附系統、冷氣體推進器、姿態控制噴嘴、Optimus 腿部致動器、主動式尾翼、高壓儲氣槽。

新聞連結 | Tesla Roadster  Hagerty  Reuters  Aviation Week  Car and Driver  中央社

National Center for AI Robotics