

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 10 期

01 Agility 發表 Digit 5 強化人機協作安全與續航

2026/9/15 | 新聞摘要

Agility Robotics 發表第五代人形機器人 Digit 5，延續 Digit 4 在製造與物流場域累積的運作經驗，重新設計安全架構與硬體。Digit 5 導入多種感測器、專有 AI 人員偵測與獨立安全控制器，設計上可在偵測人員進入不安全距離時採取避讓、停止或坐下等反應，並以視覺與聲音提示傳達動作意圖；Agility 表示，此安全架構旨在降低人機共同作業對傳統實體安全圍籬的依賴。依公司公布的開發中產品規格，最大負載提高至 50 磅（約 22.7 公斤），90 分鐘續航電池約 9 分鐘可完成充電，工作與充電時間比可達 10：1，另新增可更換末端執行器，最高觸及高度達 2.2 公尺。Digit 5 目前仍在開發，部分安全功能及規格尚可能調整；早期客戶預計於 2027 年上半年開始使用，並規劃於 2027 年底前進入一般供貨。

關鍵重點 | 人機協作安全架構、AI 人員偵測與獨立安全控制、50 磅最大負載、90 分鐘續航與約 9 分鐘充電、可更換末端執行器、最高 2.2 公尺觸及高度、部分安全功能仍處開發階段。

新聞連結 | [Agility Robotics](#) [Business Insider](#) [GeekWire](#) [The Robot Report](#)

02 Universal Robots 發表 Gen 7 協作機器人平台全面升級

2026/9/14 | 新聞摘要

Universal Robots (UR) 於 IMTS 2026 發表第七代 Gen 7 協作機器人平台，從機械手臂、工具端法蘭、控制器、示教器到 PolyScope X 軟體架構進行整體改版。Gen 7 首波包含 UR10g-1750、UR17g-1300 與 UR18g-950 三款 g-Series 機械手臂；工具端整合資料、電力與安全介面，並內建力 / 扭矩感測、阻抗控制及即時資料交換 (RTDE)，可直接串接視覺系統、高頻寬感測器與末端工具，支援 Physical AI 應用。依 UR 公布資料，新一代 CB7 Core 控制器運算效能較前代提升 40%，並增加多網路連接能力；PolyScope X 支援開放 API 與 ROS 2 通訊，可結合工業電腦與外部 AI 運算資源建置邊緣 AI 應用。平台另加入 TP7 Core 示教器與可裝設於工具端的 SP7 Smart Panel，讓操作人員可更靠近任務位置進行示教與控制。UR 表示，Gen 7 旨在降低先進自動化與 AI 應用的系統整合複雜度。

關鍵重點 | Gen 7 g-Series 協作機器人平台、AI-ready 工具法蘭、力 / 扭矩感測與阻抗控制、CB7 Core 控制器、PolyScope X 開放 API 與 ROS 2、外部 AI 運算與邊緣 AI 應用、SP7 Smart Panel 工具端示教。

新聞連結 | [Universal Robots](#) [Automation World](#) [Gen 7 官方產品頁](#)

03 FANUC × Google 發表 AI Welding Agent 圖面自動生成焊接程式

2026/9/11 | 新聞摘要

FANUC 與 Google 合作開發「AI Welding Agent」，利用 Gemini Enterprise 讀取零件工程圖，自動產生電流、電壓等焊接條件及機器人動作程式，再由 FANUC CRX 協作機器人執行電弧焊接。系統可直接使用 CRX 平板示教器內建相機擷取圖面，不需另加專用相機，且不限定特定焊接電源；操作人員可直接採用 AI 產生的條件與動作，也可在焊接前進行微調。FANUC 將此系統定位為降低焊接條件設定與機器人示教負擔的 Physical AI 應用，並以「零設定、零教示」描述其操作方式。系統自 9 月 16 日起於東京 Big Sight 舉辦的 International Welding Show 實機展示，FANUC 預計於 2026 年 12 月底開始出貨。

關鍵重點 | Gemini Enterprise 工程圖理解、焊接條件與機器人程式自動生成、FANUC CRX 協作機器人、平板示教器內建相機輸入、焊接前人工微調、不限定特定焊接電源、zero setup and zero teaching。

新聞連結 | [FANUC](#) [AI Watch](#) [ANOTHER News](#)

04 Robocurve 募資 1,000 萬美元 擴大 Physical AI 實機評測

2026/9/14 | 新聞摘要

Robocurve 完成 1,000 萬美元種子輪募資，由 Initialized Capital 領投，資金將用於擴大研究團隊、增加實機與任務測試範圍，並支援學術團隊建立開放式機器人基準測試。Robocurve 將自身定位為實體 AI 的獨立第三方評測者，核心工具 Inspect Robots 採 MIT 授權開源，可在真實機器人與模擬環境中進行模型評測，保留完整執行紀錄並提供視覺化結果。框架可將 VLA、世界動作模型 (WAM)、大型語言模型及 coding agent 等不同 AI 策略接入真實或模擬機器人進行評測，並支援 ROS、NVIDIA Isaac Lab、Cap-X 與 XPolicyLab 等介面。

Robocurve 表示，機器人基準評測仍處於早期階段，後續將增加不同機器人與任務的實機測試，並與學術團隊建立開放式評測基準。

關鍵重點 | Physical AI 獨立實機評測、Inspect Robots MIT 開源框架、真實機器人與模擬環境共同評測、VLA / WAM / LLM / coding agent、可稽核執行紀錄與 Rerun 視覺化、ROS / Isaac Lab / Cap-X / XPolicyLab 整合、開放式機器人基準測試。

新聞連結 | [Robocurve](#) [The AI Insider](#) [Inspect Robots 原始碼](#)

05 QBit 發表 QB88XX 機器人控制 SoC 整合 AI 與多軸即時伺服

2026/9/15 | 新聞摘要

台灣 IC 設計業者 QBit Semiconductor 發表 QB88XX 系列機器人控制 SoC，鎖定人形機器人靈巧手、機械手臂及工業自動化等 Physical AI 應用。依公司公布架構，QB88XX 以四核心 Arm Cortex-A78 與 NPU 處理上層 AI 運算與系統指令，再由 Cortex-M7、TGEN 與第二組 NPU 負責馬達即時伺服控制，並採用 CMAC (Cerebellar Model Articulation Controller) 架構協調多關節運動。晶片最高支援 32 顆馬達與 AI 伺服調校，並整合 PCIe、USB、CAN Bus 及攝影機等介面。QBit 表示，將多軸控制集中於單一 SoC，主要是因應高自由度靈巧手在控制板數量、空間、功耗與即時運算上的需求。目前公開資訊主要為晶片架構與產品布局，尚未公布 QB88XX 的量產、出貨時程或機器人整機導入案例。

關鍵重點 | QB88XX 機器人控制 SoC、Cortex-A78 + NPU 上層 AI 運算、Cortex-M7 + TGEN + 第二組 NPU 即時伺服、CMAC 多關節運動控制、最高支援 32 顆馬達、AI 伺服調校、多軸控制單晶片整合。

新聞連結 | [QBit](#) / [PR Newswire](#) [CTIMES](#)

06 GXO × Exotec 部署 127 台 Skypod 支援 Guess 電商物流

2026/9/15 | 新聞摘要

GXO Logistics 與 Exotec 宣布在荷蘭 Venlo 的 GXO 物流中心完成 Skypod 倉儲機器人系統部署，支援 Guess 在歐洲、中東、非洲與亞洲市場的電商訂單處理與出貨。系統包含 127 台 Skypod 機器人、6 萬個貨架儲位、8 個貨到人揀選工作站及約 200 公尺輸送線，由機器人將料箱送至揀選工作站供操作人員進行揀選與出貨整合作業。依 GXO 與 Exotec 公布資料，系統每日處理約 4 萬至 7 萬件商品，尖峰時每小時最高可處理 2,200 條訂單明細。此次案例屬已完成部署並投入營運的倉儲自動化系統，透過貨到人機器人、輸送設備與周邊自動化，共同因應品項多、季節性需求波動明顯的時尚物流。

關鍵重點 | 127 台 Skypod 倉儲機器人、6 萬個貨架儲位、8 個貨到人揀選工作站、約 200 公尺輸送線、GXO Venlo 物流中心正式部署、官方案例每日約 4 萬至 7 萬件商品、尖峰每小時最高 2,200 條訂單明細。

新聞連結 | [Exotec](#) [GXO](#) [Retail Gazette](#) [Logistics Business](#) [Logistics Matters](#)

07 HD Hyundai Robotics 投資 AIDIN 共同開發五指機器人

2026/9/11 | 新聞摘要

HD Hyundai Robotics 投資 130 億韓元取得 AIDIN Robotics 股權，將結合雙方技術強化 Physical AI 與人形機器人研發。AIDIN Robotics 主要開發機器人力 / 扭矩與觸覺感測器及相關控制技術，其中感測器採電容式量測，可偵測物體接觸與受力分布，支援機器人精密動作與穩定控制。雙方第一階段將共同開發適用於造船與重工業的五指機器人，結合 HD Hyundai Robotics 的機器人平台與 AIDIN 的感測、控制能力，並規劃將該機器手搭載於 HD Hyundai Robotics 正在開發的人形機器人。雙方亦規劃共同開發研磨、拋光等表面處理自動化方案，後續進行場域實證與商業化，初期鎖定造船及重工業場域，再逐步擴展至其他製造業及海外市場。

關鍵重點 | 130 億韓元策略投資、電容式力 / 扭矩與觸覺感測、造船與重工業五指機器手、HD Hyundai 人形機器人搭載規劃、研磨與拋光表面處理自動化、場域實證與商業化規劃。

新聞連結 | [HD Hyundai Robotics](#) [韓聯社](#) [Seoul Economic Daily](#)

08 Hirebotics 擴充協作機器人功能 新增輸送帶追蹤與線性滑軌

2026/9/14 | 新聞摘要

Hirebotics 於 IMTS 2026 發表兩項協作機器人延伸功能：Cobot Painter 的輸送帶追蹤 (Line Tracking)，以及適用於旗下焊接、切割與塗裝系統的模組化線性滑軌。Line Tracking 透過編碼器與感測器偵測輸送帶移動及工件到達，再利用 Beacon 無程式碼平台完成方向與速度校準，使塗裝機器人可跟隨移動中的工件，自動補償輸送帶速度變化並維持既定噴塗路徑。線性滑軌則用於擴大協作機器人的工作範圍，可依 5 英尺單位或客製長度

配置；初期採人工移動定位，Hirebotics 規劃後續加入 Beacon 位置確認，並於 2026 年底推出可自動沿滑軌移動機器人的版本。

關鍵重點 | Cobot Painter 輸送帶追蹤、編碼器與感測器工件偵測、Beacon 無程式碼校準、移動工件同步噴塗、模組化線性滑軌、現階段滑軌採人工定位、2026 年底規劃推出自動滑軌定位。

新聞連結 | [Hirebotics](#) [Industrial Robotics Hub](#) [Beacon 官方功能](#)

09 Boston Dynamics Atlas 尚未大規模部署 Hyundai 規劃 2028 年啟動工廠導入

2026/9/14 | 新聞摘要

Reuters 引述 Hyundai Motor Group 高層指出，Boston Dynamics 目前仍未獲利，Atlas 人形機器人也尚未進入大規模部署，因此 2027 年進行首次公開募股（IPO）的可能性不高；Hyundai 目前尚未公布正式 IPO 時程。Reuters 引述分析師指出，目前人形機器人的工廠應用仍未達到可廣泛部署的階段。Hyundai 則規劃於 2028 年建立年產 3 萬台機器人的生產能力，並自美國喬治亞州 Hyundai Motor Group Metaplant America（HMGMA）開始導入 Atlas，再逐步擴展至集團其他製造據點；部分分析師認為相關產能與部署目標具挑戰性。

關鍵重點 | Atlas 尚未大規模部署、2027 年 IPO 可能性低、工廠廣泛部署仍具挑戰、Hyundai 2028 年產 3 萬台機器人產能目標、HMGMA 導入 Atlas、分階段擴大製造場域應用。

新聞連結 | [Reuters](#) [Hyundai Motor Group](#) [CHOSUNBIZ](#)

10 InOrbit 正式釋出 OpenRobOps 納入 ISO 21423 參考實作

2026/9/15 | 新聞摘要

InOrbit.AI 正式釋出年初已預告的 OpenRobOps（ORO），以 Apache 2.0 授權提供開源機器人操作與車隊管理基礎架構，協助機器人開發商與 OEM 建立可擴充的多機管理能力。ORO 提供高吞吐量遙測資料擷取、即時空間追蹤、Configuration as Code、異常偵測與處理等功能，並支援 Edge-to-Cloud、地端及封閉網路部署，以及 Open-RMF 整合。此次正式版本同時納入 ISO 21423 工業移動機器人通訊與互通標準的參考實作，使不同廠牌的移動機器人、車隊管理系統與企業系統可依共通通訊架構交換資料。InOrbit 稱其為業界首個 ISO 21423 參考實作，目前 ISO 官網仍將該標準列為「發布中」（Stage 60.00）。

關鍵重點 | ORO 開源車隊管理、Apache 2.0 授權、ISO 21423 參考實作、多品牌移動機器人與車隊管理系統互通、Open-RMF 整合、高吞吐量遙測與即時空間追蹤、Edge-to-Cloud / 地端 / 封閉網路部署。

新聞連結 | [InOrbit / PRWeb](#) [ISO 21423](#) [InOrbit 技術說明](#) [Robotics 24/7](#) [The Robot Report](#)

11 Tutor Intelligence 發表新一代 Cassie、Sonny 擴展倉儲搬運與揀貨任務

2026/9/16 | 新聞摘要

Tutor Intelligence 發表新一代 Cassie 與 Sonny，分別鎖定整箱搬運與單件商品揀貨，並將原本偏固定工作站的作業能力擴展至可在既有倉儲環境中自主移動。Cassie 延用 2 億參數 Turing 基礎模型，主要升級為可自主移動

的四輪底盤，整合電池與真空產生系統，並在既有 2D 光達之外加入兩組 3D 光達，支援人員偵測、自主導航與跨工作站切換；既有任務包括拆棧、棧板堆疊及重新包裝，並規劃於今年秋季首度導入完整的整箱揀貨流程。Sonny 則由研究原型發展為工業作業平台，搭載 45 億參數的 TiO 視覺 - 語言 - 動作 (VLA) 機器人基礎模型，首波鎖定電商揀貨，可在倉庫自主移動、從貨架揀取不同商品並送往包裝區。Data Factory 1 以 100 台 Sonny 蒐集遠端操作示範、模型錯誤介入修正與人工回饋，作為 TiO 的模型訓練與後訓練資料。Tutor 表示，新一代機器人已在美國生產設施投入作業，Sonny 後續並規劃擴展至製造業包裝、組裝及維修等任務。

關鍵重點 | Cassie 自主四輪移動與跨站作業、Turing 2 億參數基礎模型、2D + 雙 3D 光達感測、Sonny 單件商品揀貨、TiO 45 億參數 VLA、Data Factory 1 百台 Sonny 實機資料蒐集、遠端操作示範與錯誤介入後訓練。

新聞連結 | [Tutor 官方公告](#) [SiliconANGLE](#) [Data Factory 官方技術文](#)

12 Planted Solar 募資 3,180 萬美元 Sage 太陽能施工機器人年底進場

2026/9/15 | 新聞摘要

Planted Solar 完成 3,180 萬美元 B 輪募資，由 Piva Capital 與 RA Capital Management Planetary Health 領投，將擴充結合案場設計、太陽光電支架與機器人的施工系統。公司以規劃軟體建立案場數位孿生，先決定立柱與模組的位置，再由施工設備依設計在現場定位、施作立柱，配合專用扣件安裝標準太陽光電模組；支架可順應既有地形配置，減少大規模整地需求，並以較密集的配置提高土地利用效率。Latitude Media 報導指出，目前機隊包含由 Caterpillar 車輛改裝、仍配有人員在駕駛艙內操作的第一代施工設備，已投入實際工程，現有機隊排程已延伸至 2027 年。新一代 Sage 則以履帶平台整合 Planted 自有機器人與控制系統，朝全自主施工發展，預計於 2026 年底進場。此次募資將用於擴增機器人機隊與施工能力，並支援 Sage 後續導入。

關鍵重點 | 案場規劃軟體與數位孿生、順應地形的太陽光電支架、立柱定位與機器人施工、標準光電模組與專用扣件、現有第一代設備仍配有駕駛人員、Sage 朝全自主施工發展、2026 年底規劃進場。

新聞連結 | [Solar Builder](#) [Planted Solar 官方公告](#) [Latitude Media](#) [Fast Company](#)

13 Medtronic LigaSure RAS Maryland 獲 FDA 許可 擴充 Hugo 血管封合功能

2026/9/16 | 新聞摘要

Medtronic 宣布供 Hugo 機器人輔助手術 (RAS) 系統使用的 LigaSure RAS Maryland 取得美國 FDA 510(k) 許可，將血管封合與組織切割功能納入 Hugo 的機器人手術流程。LigaSure 技術原已應用於開放式及腹腔鏡手術；此次 RAS 版本專為 Hugo 系統設計，並搭配 Valleylab FT10 能量平台，由外科醫師透過機器人控制器械進行血管與組織封合及切割。依公司公布資料，器械可封合及切割直徑最高 7 毫米的血管，並處理厚組織與淋巴管；此款機器人器械已於 2025 年取得 CE 標誌後在歐洲導入。Medtronic 已於今年 6 月提出 LigaSure RAS Maryland 的 510(k) 申請，Hugo 目前在美國的 FDA 許可用途仍為泌尿科手術，公司另持續推進一般外科與婦科等軟組織手術適應症申請。

關鍵重點 | LigaSure RAS Maryland、Hugo 機器人輔助手術系統、Valleylab FT10 能量平台、血管封合與組織切割、最高 7 毫米血管處理範圍、2025 年歐洲 CE 標誌、美國 FDA 510(k) 器械許可。

新聞連結 | [Medtronic 官方公告](#) [MedTech Dive](#) [MassDevice](#) [Medtronic 6 月申請公告](#)

14 ANYbotics 攜 dormakaba、LEGIC 完成機器人門禁通行試驗

2026/9/17 | 新聞摘要

ANYbotics、dormakaba 與 LEGIC 公布在愛爾蘭 GE Vernova Whitegate 電廠完成的聯合試驗，讓 ANYmal 自主巡檢機器人可自行通過門禁管制區域，並接續原有巡檢路線。系統由 ANYbotics 提供機器人與自主巡檢平台、LEGIC 提供安全數位憑證技術，dormakaba 則提供門禁管理與自動門系統。ANYmal 配置可信任的數位通行憑證，可向既有門禁系統提出電子通行請求；系統依預先設定的權限判斷是否開門，並沿用授權人員既有的通行規則與稽核紀錄，門禁權限仍由電廠營運方管理。依三方說明，ANYmal 已在實際運轉中的電廠環境試行數週，反覆完成請求授權、通過管制門及接續巡檢，無須人工開門協助。三方表示正推進方案商用化，ANYbotics 規劃將此功能作為 ANYmal 機隊的附加功能，並進一步探索電梯、閘門及旋轉閘等場域整合。

關鍵重點 | ANYmal 自主巡檢平台、LEGIC 安全數位通行憑證、dormakaba 門禁與自動門系統、既有權限管理與稽核紀錄、自主授權通行與巡檢銜接、Whitegate 電廠數週實場試驗、ANYmal 機隊附加功能商用化規劃。

新聞連結 | [dormakaba 聯合公告](#) [Zürcherland24](#) [LEGIC connect26](#) [GE Vernova](#)

15 Neptune Medical Triton 1 獲 FDA 許可 支援全大腸診斷與治療

2026/9/16 | 新聞摘要

Neptune Medical 宣布 Triton 1 機器人內視鏡系統取得美國 FDA 510(k) 許可，可用於大腸全段的診斷與治療程序；FDA 資料庫顯示，K260503 的許可決定日為 9 月 3 日。Triton 1 結合軟式內視鏡與由醫師操作的機器人平台，並採用 Neptune 的 Dynamic Rigidization 技術，使內視鏡在通過彎曲腸道時，可依操作需求兼顧柔軟性與穩定支撐，以提升導航、視野與操作穩定性。系統可支援篩檢、追蹤與診斷性大腸鏡，也涵蓋內視鏡黏膜切除術（EMR）及內視鏡黏膜下剝離術（ESD）等治療程序。今年公布的 CARE 1 首次人體研究納入 50 名受試者，研究結果顯示盲腸到達率為 100%，且未發生不良事件，也無需病人改變姿勢、腹部加壓或改用手動大腸鏡。

關鍵重點 | Triton 1 機器人內視鏡系統、FDA 510(k) 許可、Dynamic Rigidization 技術、大腸全段診斷與治療、EMR / ESD 內視鏡治療、CARE 1 首次人體研究、100% 盲腸到達率。

新聞連結 | [Neptune / Business Wire](#) [FDA 510\(k\) K260503](#) [MassDevice](#) [CancerNetwork](#)

16 LG 推進 EVA 視覺 AI 業務分拆 SpectraBrain 聚焦工業安全

2026/9/16 | 新聞摘要

LG Electronics 正推進 EVA (Edge Vision Analytics) AI 影像分析業務分拆，由獨立公司 SpectraBrain 承接商業化；前 LG Electronics AI Solutions 負責人 Cho Bong-soo 已出任 SpectraBrain 執行長，LG 表示相關業務分拆程序以年內完成為目標。EVA 可接入工廠既有 CCTV 與攝影機，以 AI 分析現場影像，辨識人員防護具配戴、危

險區域，以及堆高機與作業人員動線等風險，並可結合移動式巡檢機器人監控固定攝影機的視覺死角。8 月推出的 EVA v3.1 已加入多伺服器單一登入、攝影機群組管理與 M2M API 驗證，支援大量攝影機及外部系統的集中管理與串接。SpectraBrain 亦與 LG AI Research 合作，規劃將 EXAONE 相關模型與 EVA 結合，強化製造與營建場域的情境理解及工業安全應用。

關鍵重點 | SpectraBrain 獨立營運、EVA 工業視覺 AI、既有 CCTV / 攝影機整合、人員與堆高機風險辨識、移動式巡檢機器人死角監控、v3.1 多伺服器與 M2M 系統整合、EXAONE 結合規劃。

新聞連結 | [Seoul Economic Daily A3](#) [SpectraBrain EVA v3.1](#) [Financial News](#)

17 Exyn 將 Nexys 整合至 CHCNAV X500 擴展無 GPS 自主測繪

2026/9/15 | 新聞摘要

Exyn Technologies 將 Nexys 自主測繪模組整合至 CHCNAV X500 專業無人機，進一步把 ExynAI 自主導航能力擴展至第三方飛行平台。系統由 X500 提供飛行載具與酬載能力，Nexys 負責 LiDAR 測繪與機載運算，ExynAI 則提供定位、建圖、路徑規劃與自主導航能力。依公司資料，系統可在無 GPS 訊號且沒有預先地圖的環境中，於機上即時執行定位、建圖、路徑規劃與避障，並隨探索取得的空間資料調整飛行路線，同步產出三維測繪資料，無須駕駛持續操控。Nexys 採模組化、跨載具設計，可將同一套測繪與自主能力移植至不同空中及地面機器人平台；此次 X500 整合進一步擴大 Exyn 支援的第三方載具範圍，應用包括地下礦場、隧道及 GPS 受限的工業設施，X500 + Nexys 整合方案目前已可透過 Exyn 及授權合作夥伴訂購。

關鍵重點 | CHCNAV X500 無人機平台、Nexys LiDAR 自主測繪模組、ExynAI 機上自主導航、SLAM 即時定位與三維建圖、動態路徑規劃與避障、無 GPS / 無預先地圖環境、跨空中與地面載具模組化整合。

新聞連結 | [Exyn / GlobeNewswire](#) [Exyn X500 + Nexys](#) [CHCNAV X500](#) [Exyn SLAM 技術](#)

18 ALVEST 收購 EasyMile 整併自動駕駛業務成立 TLD Robotics

2026/9/16 | 新聞摘要

ALVEST 集團收購自主駕駛技術業者 EasyMile，並整合 EasyMile、TractEasy 與 TLD 原有無人駕駛業務，成立由 Richard Reno 領導的 TLD Robotics，聚焦機場地勤及工業場域的自主運輸。EasyMile 提供車上自主駕駛軟體，使車輛可即時感知環境、規劃行駛並執行安全反應；TLD 提供機場地勤及工業車輛的製造與服務能力，TractEasy 則是過去將雙方技術商品化並導入客戶場域的合資事業。整合後的系統同時涵蓋車上自主駕駛、車隊監控與營運管理；車上軟體負責各車輛的即時感知與行為決策，監控及車隊管理軟體則負責任務協調、交通整合與整體營運，並由同一組織提供部署、支援及後續維護。依公司公布資料，整合後承接的既有自主系統目前涵蓋超過 35 處營運據點，包括逾 15 座機場與 20 處工業場域，分布於 10 多個國家，累計完成超過 5 萬次自主任務，TLD Robotics 也將承接原 TractEasy 名下的既有商務合作與部署案。

關鍵重點 | EasyMile 自主駕駛軟體、TLD 專用車輛與製造服務、TractEasy 既有商業部署、車上自主控制與車隊監控、車隊及營運管理、部署與維護單一供應窗口、機場地勤與工業自主運輸。

新聞連結 | [EasyMile / TLD Robotics](#) [Logistics Viewpoints](#) [Airside International](#) [A3](#) [Robotics & Automation News](#)