

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 7 期

01 Generalist 再募近 2 億美元 推進機器人基礎模型 GEN-1.5

2026/8/24 | 新聞摘要

Generalist 再募得近 2 億美元，距 6 月完成 4 億美元 B 輪募資僅約兩個月；TechCrunch 引述知情人士指出，此次資金為 6 月 B 輪募資的延伸，使該輪募資總額增至約 6 億美元，公司估值約由 20 億美元提高至 30 億美元。Generalist 主要開發可適用於不同機器人平台的 AI 基礎模型，並於 8 月 19 日發布 GEN-1.5。該模型可同時處理影像、感測資料、語言與機器人本體感知資訊，並以 100 Hz 產生動作軌跡；其中「Physical Prompting」可將 3~12 秒的單次操作示範直接作為提示，不需重新訓練或微調模型，即可嘗試執行新任務。GEN-1.5 亦展示將兩段不同示範組合成連續操作，以及以模擬環境中的示範直接引導真實機器人執行任務等能力。公司公布的 10 項簡單、短時程操作測試中，單次示範平均成功率為 59%；若使用約 5 分鐘、約 50 次示範資料進行 10 次梯度更新，平均成功率可提高至 83%。

關鍵重點 | 近 2 億美元追加募資、GEN-1.5 機器人基礎模型、多模態輸入、Physical Prompting 單次示範學習、3~12 秒操作示範、零梯度更新直接執行、短時程任務平均成功率 59%。

新聞連結 | [Axios](#) [TechCrunch](#) [Generalist GEN-1.5](#) [The Decoder](#)

02 新漢推出 RoboWIZ AI 機器人開放平台

2026/8/19 | 新聞摘要

新漢於 2026 台北國際自動化工業大展推出 RoboWIZ AI 機器人開放平台，整合 AI 核心控制、功能安全與資安、視覺感知、即時控制，以及致動與整機系統等五層機器人架構，並串聯多家國內外零組件與技術夥伴。此次實機展示以旗下創博開發的 MARS Pro 為基礎，可支援 NVIDIA、Intel、Qualcomm 等不同 AI 運算架構，搭配運動安全控制與機器人應用軟體，用於不同類型機器人的開發。展會現場並展示人形、四足與雙臂機器人方案，其中動態平衡人形機器人結合力量控制與平衡技術，可在行走受到外力推撞時維持穩定；四足機器人則以 MARS400-T10 控制器搭載 VLA 技術，整合 AI 運算、功能安全、運動控制與資安，展示自主避障、儀表讀取及火災警示等巡檢功能。

關鍵重點 | RoboWIZ AI 機器人開放平台、五層機器人架構、MARS Pro 跨 AI 運算平台整合、功能安全與資安、動態平衡人形機器人、MARS400-T10 與 VLA 四足機器人、自主避障與巡檢應用。

新聞連結 | [經濟日報](#) [新漢 NEXCOM](#) [MoneyDJ](#)

03 經濟部展出 16 項智慧機器人技術

2026/8/19 | 新聞摘要

經濟部產業技術司於 2026 台灣智慧自動化與機器人展 (TAIROS) 設置「機器人科技研發主題館」，展示 16 項智慧機器人技術，涵蓋 AI 仿生機器人、服務型機器人及工業型機器人。其中首度亮相的 AI 靈巧手掌採模組化手指設計，可依任務配置 3 指或擴充至 5 指 20 個自由度，具 IP67 防水、防塵等級，並結合 AI 學習，可進行精密操作。其他亮點包括整合動力與感測、自主平衡控制及自主導航的四足機器人研發平台；結合視覺模組與動態路徑生成技術的雙臂協作搬運機器人；透過少量示範由 AI 學習並規劃動作路徑的智慧餐桌清理機器人；結合 AI 語音互動、自主導航與自動回充的清消機器人，以及整合 AI 視覺辨識、3D 感測與智慧協作控制，可辨識病患姿態並協助翻身的醫護協作機器人。上述技術的應用方向涵蓋精密製造、巡檢救災、餐飲服務與醫療照護等領域。

關鍵重點 | 16 項智慧機器人技術、AI 靈巧手掌模組化設計、5 指 20 自由度與 IP67 防護、自主平衡與導航四足平台、雙臂動態路徑生成、少量示範 AI 學習、醫護協作與服務型機器人應用。

新聞連結 | [經濟部](#) [經濟日報](#) [北美智權報](#)

04 TU Delft 開發觸覺式無人機停棲技術

2026/8/22 | 新聞摘要

荷蘭台夫特理工大學 (TU Delft) BioMorphic Intelligence Lab 在《npj Robotics》發表觸覺式無人機停棲技術，在微型四旋翼無人機上搭載具柔順結構的三指仿人手抓具，三根手指共配置 9 個電容式觸覺感測器。相較於主要依賴接觸前視覺估測的停棲方式，該系統可在抓具接觸目標後，利用觸覺回饋形成閉迴路控制，持續修正無人機的位置與姿態，並透過有限狀態機 (Finite State Machine, FSM) 控制接近、接觸、位置修正、抓握及穩定性確認等流程。其手指採被動閉合與柔順機構設計，可順應不同形狀的結構，停棲後也不需持續驅動抓具維持抓握。研究在模擬測試中，於特定測試範圍內達到逾 99% 的停棲成功率，並可處理最高 0.6 公尺的初始位置誤差；實體原型則完成 26 次不同目標形狀與初始位置誤差的飛行停棲試驗。現階段仍屬概念驗證，實機位置控制仍使用動作捕捉 (Motion Capture, MoCap) 系統提供位置量測。

關鍵重點 | 觸覺式無人機停棲、三指柔順仿人手抓具、9 點電容式觸覺感測、觸覺閉迴路位置與姿態修正、有限狀態機 (FSM) 控制、被動閉合抓具、26 次實機飛行停棲試驗與 MoCap 概念驗證。

新聞連結 | [npj Robotics](#) [RoboFutur](#) [JoVE Visualize](#)

05 NEURA 收購 ADLATUS 布局 Physical AI 自主清潔機器人

2026/8/24 | 新聞摘要

德國 NEURA Robotics 旗下 NEURA Mobile Robots 收購 ADLATUS Robotics 100% 股權，將其自主清潔機器人納入集團的移動機器人與 Physical AI 生態系。ADLATUS 目前已有數百套系統投入市場，應用於工業、物流、醫療、商業及公共空間，並具備自有導航軟體與實際清潔作業經驗。NEURA 規劃在既有系統加入更多感測與 AI 能力，並逐步整合至 Neuraverse 平台，使清潔機器人未來可進一步辨識不同地面與髒污類型、理解現場狀況、選擇適合的清潔策略，並從實際任務中累積經驗。NEURA 將 Neuraverse 定位為 Physical AI 基礎架構，可整合

不同 AI 模型、感測資料與機器人能力，連結不同類型的機器人與應用。兩家公司自 2025 年 9 月已展開策略合作，本次收購使 ADLATUS 正式納入 NEURA 集團。

關鍵重點 | ADLATUS 自主清潔機器人商用部署、數百套既有系統與導航軟體、NEURA 100%股權收購、Neuraverse Physical AI 平台、感測與 AI 能力整合、地面與髒污辨識、清潔策略選擇與實際任務學習。

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

06 Corvus Robotics 再募 2,000 萬美元 擴大自主倉儲盤點系統

2026/8/25 | 新聞摘要

美國 Corvus Robotics 取得 2,000 萬美元新資金，由 Catalyst Investors 領投，將用於擴大倉儲與物流場域的 Physical AI 系統。其 Corvus One 自主盤點無人機配置 14 具機載相機，結合機載 AI 與電腦視覺進行自主導航、全向避障及庫存辨識，可掃描條碼、辨識空儲位與盤點箱數。系統可在 GPS 無法使用的室內環境自主飛行，不需人員操控，也不依賴 Wi-Fi 或額外設置定位標記、信標與反光板，並可在無人、關燈的倉庫執行盤點任務。公司目前已有超過 300 套裝置部署於美國 26 州，以及加拿大與墨西哥。Corvus One 蒐集的盤點資料可匯入 AIMS 自主庫存管理系統，產出庫存差異、例外警示及影像紀錄，並可與既有 WMS 倉儲管理系統介接；公司另有可在最低約攝氏零下 29 度冷凍環境持續運作的 Cold Chain 版本。

關鍵重點 | Corvus One 自主盤點無人機、14 具機載相機與電腦視覺、GPS 無法使用的室內自主導航、全向避障與條碼及空儲位辨識、AIMS 自主庫存管理系統、WMS 系統介接、Cold Chain 低溫環境運作。

新聞連結 | [A3 / Association for Advancing Automation](#) [Corvus Robotics](#) [Corvus One](#) [The AI Insider](#)

07 Airbound 募資 3,700 萬美元 擴大自主配送無人機

2026/8/25 | 新聞摘要

印度無人機新創 Airbound 完成 3,700 萬美元 A 輪募資，由 Greenoaks 領投，資金將投入工程開發、量產能力與市場拓展。其 TRT 自主配送無人機採翼身融合 (Blended Wing Body) 立式構型 (tail-sitter)，起降時保持垂直姿態，升空後轉為水平固定翼巡航，以兼具垂直起降與固定翼飛行效率；現有機型重量約 1.5 公斤，可搭載約 1 公斤酬載，航程約 40 公里，巡航速度約每小時 60 公里。Airbound 表示，目前已在印度班加羅爾與 Guntur 完成超過 13,000 次自主飛行，其中逾 1,000 次用於 Narayana Health 醫療院所間運送診斷檢體；現有一條約 4 公里的醫療物流路線由單架無人機執行，飛行時間約 7 分鐘。機體具備機載自主能力與精密導航，可自主執行飛行任務；不過公司目前整體仍大致處於尚未產生實質營收的階段，後續擴大城市配送網路的主要限制之一，仍是取得超視距飛行 (Beyond Visual Line of Sight, BVLOS) 相關許可。

關鍵重點 | 翼身融合立式構型 (tail-sitter)、垂直起降與固定翼巡航、1 公斤酬載與 40 公里航程、機載自主能力與精密導航、13,000 次自主飛行、醫療檢體配送、超視距飛行 (BVLOS) 擴張限制。

新聞連結 | [TechCrunch](#) [Moneycontrol](#) [YourStory](#) [Airbound](#)

08 NVIDIA 發布 Jetson Orin Nano 2 強化機器人邊緣 AI

2026/8/25 | 新聞摘要

NVIDIA 發布入門級機器人電腦 Jetson Orin Nano 2，提供 78 TOPS AI 運算能力、8GB 記憶體與 8 核心 Arm CPU，鎖定機器人、配送與巡檢無人機及視覺 AI 等邊緣 AI 應用。NVIDIA 表示，新平台透過改進 Tensor Core 並提高記憶體頻寬，使 AI 模型推論效能最高可達 Jetson Orin Nano Super 的 2 倍；在 15W 模式下，相同效能的功耗可降低 40%。Jetson Orin Nano 2 可在裝置端執行經記憶體最佳化的大型語言模型 (LLM) 與視覺語言模型 (VLM)，包括 Cosmos、Nemotron、Gemma 4 與 Qwen 3，支援機器人的感知、互動與即時判斷。家用清潔機器人業者 Matic 已宣布將採用新平台，用於對話式 AI、手勢偵測、精準地圖建立、語意理解及自主清潔；Alphabet 旗下 Wing 則計畫評估 Jetson Orin Nano 2，以強化配送無人機的即時 AI 感知與推理。研華、凌華科技、圓剛等合作夥伴也正開發相關載板、硬體系統、客製化 AI 軟體與參考方案；Jetson Orin Nano 2 模組與開發套件預計於 2027 年上半年供應。

關鍵重點 | Jetson Orin Nano 2 機器人電腦、78 TOPS 邊緣 AI 運算、Tensor Core 與記憶體頻寬升級、裝置端 LLM / VLM 推論、Matic 清潔機器人採用、Wing 配送無人機評估、2027 年上半年供應。

新聞連結 | [NVIDIA 台灣](#) [iThome](#) [INSIDE](#) [中央社](#) [科技新報](#)

09 Burns & McDonnell 攜手 Gritt 推進 AI 施工機器人部署

2026/8/25 | 新聞摘要

美國工程設計暨建設公司 Burns & McDonnell 與建築機器人新創 Gritt 建立策略合作，將在大型太陽光電案場評估並部署 AI 機器人技術。雙方過去一年已在多個真實太陽光電施工現場測試 Gritt 系統；Gritt 將 AI 與機器人系統整合至工地常見設備，使其可自主執行太陽光電模組卸載、搬運與定位等重複性作業，並朝太陽光電陣列組裝等施工任務延伸。其系統針對地形、天候及現場條件持續變動的戶外施工環境設計；Gritt 表示，系統可透過實際工地作業資料持續改善。TechCrunch 先前採訪指出，Gritt 已有兩套系統投入真實工地，現階段主要負責將大型太陽光電模組卸載、搬運並定位至支架，再由施工人員完成固定。此次策略合作將既有工地測試進一步推向評估與部署。

關鍵重點 | 既有施工設備機器人化、機械手臂與 AI 整合、太陽光電模組自主搬運與定位、工地常見設備整合、戶外施工環境適應、真實工地應用。

新聞連結 | [Burns & McDonnell](#) [Gritt](#) [TechCrunch](#)

10 Perceptron 發布 Isaac 0.5 整合機器人感知與控制

2026/8/26 | 新聞摘要

美國 AI 新創 Perceptron 推出 Isaac 0.5 機器人 AI 模型。Perceptron 表示，Isaac 0.5 採混合專家 (Mixture of Experts, MoE) 架構，可依輸入內容啟用模型中的不同部分進行運算，並將影像與影片理解、機器人推理及動作控制整合在同一套模型中，目標是讓倉儲與製造機器人能根據現場資訊判斷並規劃下一步動作。TechCrunch 採訪以整理包裹為例，模型被設計用來串接讀取標籤、判斷箱子空間位置、選擇抓取目標及規劃作業順序等多步驟任務。Perceptron 表示，模型訓練使用約 100 萬小時的一般影片，並搭配第一人稱影片及 UMI 人類操作

影片；公司另建立 PB 級多模態資料集，涵蓋影像、文字、影片與機器人軌跡。目前 Isaac 0.5 的應用方向鎖定製造、物流與倉儲等工業場域。

關鍵重點 | Isaac 0.5 機器人 AI 模型、混合專家 (MoE) 架構、多模態影片理解、機器人推理與動作控制、多步驟任務規劃、100 萬小時影片與 PB 級多模態訓練資料、製造、物流與倉儲應用。

新聞連結 | [Perceptron / Hugging Face](#) [TechCrunch](#)

11 Pentastar 導入自主機器人 強化飛機拖行安全

2026/8/18 | 新聞摘要

美國航空服務業者 Pentastar Aviation 開始在飛機拖行作業中導入 Airtrek Robotics 開發的 Groundwatch 自主機器人，將原本由翼尖瞭望員 (Wing Walker) 負責的部分安全監看工作自動化。Groundwatch 由兩台自主移動機器人組成，拖行時通常各自在飛機兩側翼尖附近隨行，透過攝影機與光達 (LiDAR) 持續監測飛機周遭環境、障礙物及翼尖淨距；操作介面可顯示 4 路攝影機畫面、俯視圖、淨距與警示資訊，發現潛在碰撞風險時會向拖車操作人員發出警示，由人員決定停止拖行。系統並不自主控制拖車，飛機移動仍由人員負責，機器人主要自動執行拖行過程中的環境感知與安全監看。Groundwatch 亦可記錄拖行任務、警示與事件，供事故調查、訓練及安全文件使用；Airtrek 並正開發同一平台的異物 (FOD) 偵測與航空器檢查應用。Airtrek 的技術先於 2025 年進行展示，2026 年再透過機場創新計畫於實際營運環境進行概念驗證；Pentastar 目前已開始將 Groundwatch 投入日常作業，預計於 2026 年第 4 季完成全面導入。

關鍵重點 | Groundwatch 自主移動機器人、雙機翼尖隨行、攝影機與光達環境感知、翼尖淨距與碰撞警示、人員保留拖車控制權、日常地勤作業導入。

新聞連結 | [A3 / Association for Advancing Automation](#) [Aviation International News](#) [AviationPros](#) [Airtrek Robotics](#)

12 富田電機首秀機器人關節模組與自研機器狗

2026/8/19 | 新聞摘要

富田電機於 2026 台北國際自動化工業大展首度公開機器人手臂關節模組，並展示以自研關節模組打造的四足機器人 (機器狗) 實機。手臂關節模組的控制系統整合關節馬達、驅動器、齒輪、通訊控制與底層運動控制器，支援 FOC 馬達控制、磁編碼器與扭力感測器通訊，並具溫度監測、異常保護及 EtherCAT、CAN 等工業通訊功能，可用於精準定位與多軸協同運作。富田亦將相關關節技術延伸至四足機器人，展場進行實機動作展示。公司表示，機器狗關節動力模組目前已有接單與出貨進展，應用方向包括半導體廠房巡檢，並規劃提供中鋼高爐巡檢使用。

關鍵重點 | 機器人關節模組、FOC 馬達控制、扭力感測、EtherCAT、CAN 工業通訊、四足機器人實機、工業巡檢應用。

新聞連結 | [富田官方](#) [中央社](#) [MoneyDJ](#) [Automation TAIPEI](#)

13 羅昇首秀自研機器人關節模組

2026/8/19 | 新聞摘要

羅昇於 2026 台北國際自動化工業大展首度展示自主研發的 ACTDG45-O 機器人關節模組。該模組將 DD 直驅馬達、專用諧波減速機與中空旋轉平台整合於單一機構，並採 52 毫米中空出力軸設計，使電纜、氣管與感測線可沿軸心配置，降低旋轉關節的配線纏繞與機構整合複雜度，應用鎖定機械手臂、精密定位與半導體自動化設備。展會現場，羅昇並與利茗機械共同展示人形機器人方案，整合 AI 邊緣運算、伺服驅動、機器視覺、皮膚壓力感測與關節模組；工業級 AI 邊緣運算平台可支援多感測器整合、AI 視覺與多軸控制。羅昇另展示 AI 視覺智慧倉儲系統，整合 3D 視覺、協作機器人、微型智慧倉儲、AGV 與 IPC 控制平台，可執行料件辨識、亂序取放、搬運與入庫，並自動規劃取放路徑。

關鍵重點 | ACTDG45-O 自研關節模組、DD 直驅馬達、諧波減速機、中空出力軸、人形機器人整合方案、AI 視覺與多軸控制。

新聞連結 | [羅昇官方](#) [自由財經](#) [MoneyDJ](#) [經濟日報](#)

14 Teradyne Robotics 在台首秀 AI Trainer 與雙臂 AMR 平台

2026/8/19 | 新聞摘要

Teradyne Robotics 旗下 Universal Robots (UR) 與 Mobile Industrial Robots (MiR) 於 2026 台北國際自動化工業大展首度在台展示 AI Trainer 與 Dual Arm on AMR 雙手臂移動協作平台。AI Trainer 由 UR 與 Scale AI 合作開發，採模仿學習方式，以主控 - 跟隨架構由操作人員引導機器人執行任務，並同步蒐集動作、力覺與視覺資料，形成可用於 Vision-Language-Action (VLA) 模型訓練的結構化多模態資料。Dual Arm on AMR 則整合 UR 雙臂協作機器人與 MiR 自主移動機器人 (AMR)，可在不同工站間自主移動並執行組裝、上下料等作業，應用鎖定電子製造、半導體設備組裝及少量多樣產線。

關鍵重點 | AI Trainer、模仿學習、主控 - 跟隨架構、多模態感測資料、VLA 模型訓練、Dual Arm on AMR、跨工站自主作業。

新聞連結 | [Universal Robots](#) [鉅亨網](#) [壹蘋新聞網](#) [The Next Web](#)

15 上緯智聯串聯 10 餘家夥伴 展示台灣 AI 機器人生態系

2026/8/19 | 新聞摘要

上緯智聯於 2026 台北國際自動化工業大展首度以「台灣 AI 機器人生態系」為主軸，串聯 10 餘家台灣產學研夥伴共同展出，推動 TaiiBot AI Robot Platform 由單一產品朝平台化與生態系發展。此次展示涵蓋智慧巡檢、公共安全、智慧營建、AI 教育、商業互動與長照陪伴等應用；其中四足機器人巡檢方案整合自主導航、影像與環境辨識、智慧巡檢平台及影像去識別化等技術，智慧營建方案則結合 BIM、3D 掃描、自主導航與 AI 分析。上緯智聯另展示以智慧管理平台串聯跨品牌機器人、IoT 設備與場域資料的跨載具整合方案，並表示下一階段將投入機器人核心技術自主研發，規劃於 2027 年推出由台灣團隊設計、研發的四足機器人。

關鍵重點 | TaiiBot AI Robot Platform、台灣 AI 機器人生態系、自主導航與環境辨識、智慧巡檢平台、BIM 與 3D 掃描、跨品牌機器人整合、四足機器人自主研發。

[新聞連結](#) | [上緯智聯](#) [經濟日報](#) [MoneyDJ](#) [非凡新聞](#)

16 研華攜手威剛智聯整合 Edge AI 與 AMR 機器人方案

[2026/8/19](#) | [新聞摘要](#)

研華與威剛智聯於 2026 台北國際自動化工業大展共同展示自主移動機器人 (AMR) 系統，將研華 MIC-742-AT Edge AI 運算平台整合至威剛智聯 AMR 軟硬體架構，串接上層 AI 視覺決策與底盤控制。MIC-742-AT 搭載 NVIDIA Jetson Thor，並結合 Real-to-Sim-to-Real (R2S2R) 數位孿生技術與 NVIDIA Omniverse 建立 1:1 虛擬場域，讓機器人在虛擬環境進行模型訓練與流程模擬。研華表示，此次展示的 AMR 100 手臂清消機器人已通過 ISO 13482 國際安全認證，並於新竹台大分院完成實地場域驗證；相關系統可透過支援 VDA 5050 標準的 FMS 與醫院 HIS / IT 系統串聯。

關鍵重點 | MIC-742-AT Edge AI 運算平台、AMR 軟硬體整合、AI 視覺決策與底盤控制、Real-to-Sim-to-Real (R2S2R)、AMR 100 手臂清消機器人、ISO 13482 安全認證與醫療場域驗證、VDA 5050 與 FMS 系統整合。

[新聞連結](#) | [研華](#) [MoneyDJ](#)

17 直得展示微型六軸機械手臂與自主運動控制技術

[2026/8/19](#) | [新聞摘要](#)

直得科技於 2026 台北國際自動化工業大展展示微型六軸機械手臂及相關機器人技術。直得表示，其微型機械手臂採關節模組化設計，可依需求彈性配置為六軸至八軸；超過八成關鍵零組件為自主開發，包括驅動器、馬達與編碼器，核心控制器亦為自行開發。直得另推出新款 S1 六軸機械手臂，並開發人形機器人關節模組，同時將 AI 技術整合至 CPC Studio 軟體平台。

關鍵重點 | 微型六軸機械手臂、關節模組化設計、關鍵零組件自主開發、核心控制器自主開發、S1 六軸機械手臂、人形機器人關節模組、AI 整合 CPC Studio 軟體平台。

[新聞連結](#) | [Automation TAIPEI](#) [經濟日報](#) [直得 / SEMICON Taiwan](#)

18 全球傳動展出人形機器人下肢驅動系統

[2026/8/19](#) | [新聞摘要](#)

全球傳動於 2026 台北國際自動化工業大展展出新開發的人形機器人下肢驅動系統，單腿的大腿與小腿各配置 2 支線性執行器，雙腿共 8 支，可模擬走路、抬腿、踢腿及腳掌動作。此次展示的高推力精密線性執行器以滾柱螺桿為核心驅動元件，整合伺服馬達、感測器、保護外殼與控制模組，並可依需求配置不同推力、行程與速度；相關產品除應用於人形機器人下肢，也可用於 AMR / AGV 升降模組等設備。全球傳動另展示可應用於機器人靈巧手的微型滾珠螺桿，以及行星式交叉滾柱螺桿等傳動零組件。

關鍵重點 | 人形機器人下肢驅動系統、雙腿 8 支線性執行器配置、滾柱螺桿核心驅動、伺服馬達與感測控制整合、可配置推力、行程與速度、靈巧手微型滾珠螺桿、行星式交叉滾柱螺桿。

[新聞連結](#) | [MoneyDJ](#) [CTIMES](#) [工商時報](#)

19 Motion 募資 200 萬美元 擴大人形機器人服務化部署

2026/8/27 | 新聞摘要

比利時機器人新創 Motion 完成 200 萬美元 pre-seed 募資，由 Extantia Capital 領投、Norrskan Evolve 參與，資金將用於推進現有 5 個工業、倉儲與物流場域的試行專案，並擴充團隊與機器人數量。Motion 採 Humanoids-as-a-Service (HaaS) 模式，不限定單一機器人製造商，而是依客戶任務需求選擇合適的人形機器人，並以月費方式整合資料蒐集、任務訓練、ERP / MES 系統整合、車隊管理、保險、法規遵循與維護等服務。目前試行任務包括貨物裝箱、包裝處理及將零組件放置於輸送帶等作業；任務訓練時，操作人員可配戴輕量相機記錄第一人稱操作資料，Motion 再於模擬環境重建產線，讓機器人進行虛擬任務演練，並透過現場遠端操作處理例外情況，將相關輔助操作資料用於自主能力訓練。

關鍵重點 | Humanoids-as-a-Service、多品牌人形機器人部署、5 個工業與物流試行專案、第一人稱操作資料蒐集、模擬環境任務演練、遠端操作例外處理、ERP 與 MES 系統整合。

新聞連結 | [Motion](#) [Tech.eu](#) [EU-Startups](#) [Tech Funding News](#)

20 Hugging Face 推出 399 美元雙足機器人 Microduck

2026/8/27 | 新聞摘要

Hugging Face 旗下 Pollen Robotics 推出雙足機器人 Microduck，機身高約 25 公分、重量低於 800 公克，配置 15 顆馬達、前置攝影機、LiDAR、2 組 IMU，以及具抓取功能的可動式嘴部，可執行行走、蹲下、跌倒後起身、物件抓取及輪式滑行等動作。Microduck 採開源軟體架構，開發者可利用強化學習 (Reinforcement Learning, RL) 訓練新的機器人行為，官方開發流程支援在 MuJoCo 模擬環境以 PPO 演算法訓練控制策略，再透過 sim-to-real 方式轉移至實體機器人；機器人本體以 50 Hz 控制迴路執行神經網路策略。Microduck 於 8 月 27 日開放預購，售價 399 美元，首批產品預計於 2026 年聖誕節前出貨。

關鍵重點 | Microduck 雙足機器人、15 顆馬達與多感測配置、開源軟體架構、強化學習 (RL)、MuJoCo 與 PPO 策略訓練、sim-to-real 策略轉移、50 Hz 神經網路控制。

新聞連結 | [Pollen Robotics](#) [Axios](#) [TechCrunch](#) [Engadget](#)

21 NSF 投資 3,000 萬美元成立人機共同適應研究中心

2026/8/26 | 新聞摘要

美國國家科學基金會 (NSF) 宣布未來 5 年投資 9,000 萬美元成立 3 個新的 Science and Technology Centers，其中由德州大學奧斯汀分校 (UT Austin) 主導的 Center for Human and Robot Co-Adaptation (人與機器人共同適應研究中心) 獲得 3,000 萬美元，將研究服務與輔助型機器人進入家庭、醫院、工作場所與公共空間後，人與機器人如何長期彼此適應。該中心將集結 39 名研究人員、6 所大學及多個產業夥伴，結合機器人、AI、人因、認知科學與社會科學，研究機器人如何從人類學習，理解使用者的需求、偏好與限制，並隨不同使用者與環境調整行為。研究將透過 Human Environment with Robots (HERO) Facility Network，在住宅、宿舍、咖啡館、博物館、復健醫院及長期照護與輔助生活設施等真實環境進行研究；Texas Advanced Computing Center (TACC) 則將支援模擬、機器學習、資料儲存及 HERO 場域數位孿生，使研究團隊可在進入真實場域前先進行

虛擬測試。

關鍵重點 | 人與機器人共同適應、具身智慧、服務與輔助型機器人、人因與認知科學、HERO 真實環境研究網路、HERO 場域數位孿生、虛擬測試與真實場域研究。

新聞連結 | [The U.S. National Science Foundation](#) [The Robot Report](#) [ABJ](#) [UT News](#)