

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 12 期

01 Dyna Robotics 發表 Dyna-2.1 Taku 展示一小時自主洗衣流程

2026/9/29 | 新聞摘要

Dyna Robotics 發表 Dyna-2.1 Physical Agent，並以輪式半人形機器人 Taku 公開約一小時未剪輯的自主洗衣房作業影片，連續執行衣物搬運、洗烘設備操作、摺衣及上架等工作。系統採三層控制架構：上層 VLM 工作流程協調器以視覺追蹤任務進度，並將設備狀態、已完成步驟與摺衣數量等資訊整理為文字化長期記憶，用於決定下一步；中層由改良自 DYNA-2 world-action model 的 DYNA-2 policy 產生全身目標動作軌跡；底層則由在模擬環境中透過強化學習訓練的全身控制器，以 100 Hz 將目標軌跡轉換為關節目標與輪速。Dyna 另以統一機器人表徵 (Unified Robot Representation, URR) 描述手腕、手肘、胸部與基座的位置及姿態，使人類與不同機器人的動作資料可轉換至共同表徵格式，並以約 100 萬小時人類影片混合既有機器人資料預訓練動作策略，再利用機器人資料針對 Taku 本體進行調整。

關鍵重點 | Dyna-2.1 Physical Agent、Taku 自主洗衣工作流、VLM 文字化長期記憶、DYNA-2 policy 與 world-action model、100 Hz 全身控制、URR 跨人類與機器人資料表徵、約 100 萬小時人類影片預訓練。

新聞連結 | [Dyna Robotics](#) [Humanoids Daily](#) [Interesting Engineering](#) [ABC News / ABC7 San Francisco](#)

02 Destro AI 推出跨品牌機器人協調平台 Yusen 物流規劃擴大導入

2026/9/29 | 新聞摘要

物流機器人軟體新創 Destro AI 公開 MothershipOS 與 VisionOS 平台，並完成 800 萬美元種子輪募資，主打不綁定特定機器人品牌，而是在物流場域中建立跨機器人的協調管理層。MothershipOS 位於機器人系統上層，負責依任務需求、場域狀態與資源配置，決定不同機器人的任務分配、執行時機與工作流程協調；VisionOS 則部署於機器人端，利用從人類示範學習的 AI 模型處理環境感知、物件抓取與物流場域互動。Yusen Logistics 先於美國太平洋西北地區以 3 台搬運機器人進行試點，後續規劃擴大至 26 台機器人的導入規模，並於南加州另一處設施啟動 17 台機器人的新試點。Destro AI 定位此類平台為物流場域的機器人管理層，協助企業在多品牌機器人與人員共同工作的環境中統一管理任務流程，並可依營運需求彈性調整機器人車隊。

關鍵重點 | 跨品牌機器人協調平台、MothershipOS、VisionOS、Robot Orchestration、Fleet Management、人類示範學習、物流工作流程管理。

新聞連結 | [TechCrunch](#) [SiliconANGLE](#) [The AI Insider](#)

03 NVIDIA 推出 Open Agent Safety Platform 強化 AI Agent 安全控制

2026/9/28 | 新聞摘要

NVIDIA 推出 Open Agent Safety Platform，建立涵蓋 AI Agent 執行環境、運算基礎設施與硬體監控層的安全控制架構，以因應 AI Agent 逐步應用於實體系統與機器人控制所需的安全需求。該平台包含 OpenShell 開源軟體與 Sentry 參考系統，其中 OpenShell 可在 AI Agent 執行時建立安全執行環境邊界 (runtime boundary)，追蹤 AI Agent 執行行為，並依安全政策限制存取與操作權限；Sentry 則透過 BlueField-4 DPU 在主要 AI 系統之外建立獨立監控層，持續監控 Agent 活動，必要時可隔離或限制超出安全政策範圍的行為。在機器人應用方面，Gecko Robotics 正利用 OpenShell 測試 AI Agent 控制實體機器人的安全機制，使 Agent 可透過受限制的系統命令介面執行部分現場操作員功能，包括啟停資料蒐集、機器人移動、路徑規劃及酬載升降；Gecko 的 Komodo 機器人則在 AI Agent 與硬體之間加入獨立執行限制層，由開發者定義允許與禁止的機器人行為。NVIDIA 表示，Open Agent Safety Platform 亦支持 Open Secure AI Alliance 推動的 AI 安全與防護方向，該平台針對 AI Agent 進入實體系統後所需的監控、限制與安全控制能力提供相關架構。

關鍵重點 | Open Agent Safety Platform、OpenShell、Sentry、AI Agent 安全控制、BlueField-4 DPU、Runtime Boundary、機器人行為限制層。

新聞連結 | [NVIDIA](#) [The Robot Report](#) [Associated Press](#) [Open Secure AI Alliance](#)

04 Innodata 攜 Vicon 成立 Physical AI 資料蒐集實驗室

2026/9/30 | 新聞摘要

Innodata 攜 Vicon 在美國紐澤西成立 Physical AI 動作資料實驗室，結合 Vicon 高精度光學動作捕捉技術與 Innodata 資料工程能力，建立用於人形機器人、工業機器人及其他 Physical AI 系統訓練的真實世界動作資料。實驗室透過 Vicon 紅外線光學追蹤系統直接蒐集人體與機器人的三維動作資料，利用次毫米級精度記錄關節與物體運動軌跡，相較於由 2D 影像推估 3D 動作，可提供更精確的訓練資料來源。Innodata 負責資料處理、標註、管理與 AI 訓練資料流程，並可提供標準化資料套件或客製化資料蒐集服務。此外，實驗室亦可透過外部動作量測方式驗證機器人內部感測資料與實際運動表現，支援機器人開發、測試與性能評估。此合作瞄準 Physical AI 與機器人學習的資料需求，建立從真實世界資料蒐集、訓練資料製作到模型評估與機器人性能驗證的資料流程。

關鍵重點 | Physical AI 資料平台、Vicon 光學動作捕捉、三維動作資料、真實世界訓練資料、機器人性能驗證、資料標註與管理、模型評估與安全保證。

新聞連結 | [Innodata](#) [The Robot Report](#) [Vicon](#)

05 ASI 與 SoftBank 成立合資公司 推進跨品牌自主工程車隊

2026/9/24 | 新聞摘要

ASI 與 SoftBank Group 成立合資公司，共同開發及商業化大型基礎建設所需的自主工程設備，SoftBank 並另投資 ASI 2.25 億美元，以擴大其工程市場商業營運。合資事業將以 ASI 的 Mobius 工業自主車隊協調平台為核心，管理由不同品牌運料卡車、推土機、裝載機與壓實機等設備組成的混合車隊，讓不同設備在同一工地自主協同執行作業。Mobius 採不綁定特定設備品牌 (OEM-agnostic) 的設計，可讓不同 OEM 工程設備納入同一套車隊管理架構。ASI 執行長向 The Robot Report 表示，相關平台目前已在實際生產環境中協調多類重型設備，此次合作則進一步將既有自主車隊能力擴大至道路、機場、鐵路及其他大型基礎建設應用。

關鍵重點 | Mobius 工業自主車隊協調平台、OEM-agnostic 跨品牌設計、混合工程車隊、多設備自主協同、運料卡車與推土機等重型設備、實際生產環境運作、道路機場鐵路大型基礎建設應用。

新聞連結 | [ASI](#) [The Robot Report](#) [Robotics & Automation News](#) [Business Wire](#)

06 白宮與六家 AI 企業簽安全自律協議 行政命令改採 SI 用語

2026/9/29 | 新聞摘要

美國總統川普與 Anthropic、Google、Meta、NVIDIA、OpenAI 及 xAI 代表簽署 AI 安全自律協議，企業承諾建立四層治理機制，包括監測模型能力與安全對齊的內部控制、負責確認控制與監測機制正常運作的內部團隊、獨立外部稽核，以及董事會內的獨立監督委員會。協議屬企業自願承諾，目前未設法定執行或處罰機制。川普同日另簽署《Inaugurating the Era of Super Intelligence》行政命令，要求行政部門在法律允許範圍內，於官方通信、公共傳播、網站、報告及政策文件等行政文件中，以 Super Intelligence (SI) 取代 Artificial Intelligence (AI)。命令現階段仍採用既有聯邦法律的 AI 定義作為 SI 的適用範圍，並要求總統科技與科學助理於 60 日內向總統提交建立聯邦 SI 定義的立法建議文字。

關鍵重點 | 四層 AI 安全治理、模型能力與安全對齊、獨立外部稽核、董事會層級監督、自願性安全承諾、SI 行政用語、聯邦 SI 定義立法建議。

新聞連結 | [White House](#) [Reuters](#) [IAPP](#) [WIRED](#)

07 FDA 發布機器人輔助手術設備上市前送審指引草案

2026/9/24 | 新聞摘要

美國食品藥物管理局 (FDA) 發布《Robotically-Assisted Surgical Devices – Premarket Submissions》指引草案，提出特定機器人輔助手術設備上市前申請的非臨床測試、臨床資料與產品標示建議。適用設備由軟體控制並透過遠端操作協助合格醫療人員定位與控制手術器械，用於開放式、微創或腔內手術。草案涵蓋系統總延遲、訊號傳輸完整性、運動與視覺化表現、軟體驗證與確效、資安及人因等評估，並建議依臨床使用情境及適當的最不利條件設定測試與驗收標準；是否需要臨床資料，則依新設備、使用適應症、技術變更及非臨床測試能否充分支持安全性與有效性等因素評估。草案公開徵求意見至 11 月 24 日。本草案不涵蓋遠端操作手術系統或可獨立執行重要手術步驟的自主機器人；FDA 另規劃於 12 月 2 至 3 日舉行公開研討會，討論具自主或遠端操作能力醫療機器人的效益、風險與未來政策考量。

關鍵重點 | 上市前送審指引草案、系統總延遲、訊號傳輸完整性、運動與視覺化表現、軟體驗證與確效、資安與人因、自主及遠端操作醫療機器人監管邊界。

新聞連結 | [FDA 草案 PDF](#) [FDA 指引草案](#) [FDA Robotic Medical Devices](#) [FDA 公開研討會](#) [Federal Register](#)

08 SiMa.ai 募得 1.5 億美元 擴大 Physical AI 運算平台

2026/9/28 | 新聞摘要

Physical AI 運算新創 SiMa.ai 完成 1.5 億美元 C 輪募資，由 Fidelity Management & Research 與 Amplify 共同領投，公司估值達 14.5 億美元、累計募資達 5 億美元。SiMa.ai 結合 AI 運算晶片與軟體，讓機器人、無人機及車輛等在邊緣裝置直接執行 AI 模型，支援需要即時感知與決策的應用。公司規劃以新資金擴大 Palette Neat 代理式 AI 開發環境，並投入下一代 Physical AI 運算硬體，包括機器學習 IP、chiplet 及系統單晶片 (SoC)，以同一軟體環境支援不同硬體架構。其中下一代量產 chiplet 與 SoC 預計於 2028 年上半年推出，Gen 3 平台以 1,000 dense TOPS 為算力目標，布局人形機器人、進階駕駛輔助系統及中高階無人機等應用。

關鍵重點 | Palette Neat 代理式 AI 開發環境、邊緣 AI 推論、機器學習 IP、chiplet、SoC、Gen 3 運算平台、1,000 dense TOPS 算力目標。

新聞連結 | [SiMa.ai](#) [TechCrunch](#) [SiliconANGLE](#)

09 Cyngn 獲既有客戶追加 DriveMod Tugger 擴大廠內物料搬運

2026/9/29 | 新聞摘要

Cyngn 取得一家 Fortune 100 重型設備製造商的 DriveMod Tugger 追加訂單，將既有自主搬運應用延伸至另一項廠內生產流程。新增設備將負責把零組件運送至重型設備組裝線，擴大廠內重複性物料搬運自動化。DriveMod Tugger 為自主工業牽引車，依公司公布規格，最高牽引載重為 12,000 磅 (約 5.4 公噸)，可沿適用路線自主導航，無須鋪設固定磁條或導引線。此次追加訂單建立在客戶先前導入 Cyngn 自主車輛技術的基礎上，將自主搬運進一步擴展至同一製造場域的其他生產流程。

關鍵重點 | DriveMod Tugger、自主工業牽引車、12,000 磅牽引載重、自主導航、無固定磁條與導引線、既有客戶追加訂單、廠內生產流程擴展。

新聞連結 | [Cyngn](#) [PR Newswire](#)

10 Inbolt 募得 1,100 萬歐元 擴張工業機器人 3D 視覺平台

2026/9/30 | 新聞摘要

法國工業機器人視覺新創 Inbolt 完成 1,100 萬歐元募資，由 Shift4Good 領投，Bridges Climate Transition Partners 及既有投資人 BNP Paribas Développement、Ora Global 參與，累計募資達 3,000 萬歐元。Inbolt 結合 3D 視覺與可適配不同機器人硬體的 AI 軟體，辨識零件位置偏移及現場環境變化，並將視覺結果即時回饋至機器人控制迴路，修正動作軌跡。系統可導入新產線或既有生產線，在不更換既有設備的情況下升級自動化能力，並原生支援 FANUC、ABB、KUKA、Yaskawa、Comau 及 Universal Robots 等主要機器人平台。依公司公布資

料，目前系統已部署於超過 200 台機器人及 100 多座工廠，橫跨三大洲，客戶包括 Bosch、Beko、Flex、Ford、Stellantis 及 Toyota。新資金將用於擴大美國與亞太市場，並拓展資料中心及電子製造應用。

關鍵重點 | 3D 機器人視覺、即時控制迴路回饋、跨品牌機器人平台支援、新舊產線皆可導入、既有設備免汰換、200+ 台機器人部署、100+ 座工廠實績。

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

11 ANYbotics 推出 ANYmal 自主通門功能 整合門禁系統

2026/9/24 | 新聞摘要

ANYbotics 為 ANYmal 四足巡檢機器人推出自主通門功能，使原本被關閉門阻隔的區域可納入連續自主巡檢路線。無門禁管制的版本目前已可部署；需要授權的門則整合 dormakaba 門禁系統與 LEGIC 數位憑證，由系統依序完成機器人身分驗證、通行權限確認、自動門安全開啟確認，再由 ANYmal 確認門實際開啟且通道可通行後通過並繼續任務。機器人的通行權限可透過既有門禁系統集中授予、限制或撤銷；若未取得授權，門維持鎖定，ANYmal 則回報問題並調整巡檢任務。門禁版本先前已在 GE Vernova 位於愛爾蘭的 Whitegate 電廠完成實地試點，現場自動化兩扇門，其中包含電氣室門禁入口；依電廠案例，一處原由承包商約每年巡查一次、包含約 400 個讀值的房間，目前可由 ANYmal 每日進行巡檢。此門禁版本目前可依需求提供，完整推廣規劃於 2027 年進行。

關鍵重點 | ANYmal 自主通門、數位身分驗證、門禁權限管理、自動門安全開啟確認、LEGIC 數位憑證、Whitegate 電廠實地試點、工業巡檢路線連續化。

新聞連結 | [ANYbotics](#) [dormakaba](#) [Robotics & Automation News](#)

12 SFA 與 Rainbow Robotics 簽署 MOU 合作研發 AI 自主製造

2026/9/30 | 新聞摘要

韓國製造設備商 SFA 與 Rainbow Robotics 簽署合作備忘錄，將共同研發 AI 自主製造與機器人技術，並合作推動相關產品銷售及行銷。雙方規劃結合 SFA 的智慧物流與製造軟體操作平台、AI 自主製造技術，以及 Rainbow Robotics 的高性能機器人硬體與精密控制技術，共同開發製造及物流場域的機器人解決方案。SFA 目前亦正布局仿人型機器人手、機器人視覺、雙臂移動機器人及裝卸機器人等技術，以推進製造與物流機器人物流核心技術內製化。SFA 表示，將藉此次合作強化機器人物流解決方案，並加速其原訂 2030 年實現製造與物流作業高度無人化的目標；目前合作仍處於 MOU 及共同研發規劃階段。

關鍵重點 | AI 自主製造、智慧物流與製造軟體平台、高性能機器人硬體與精密控制、製造與物流機器人解決方案、機器人物流核心技術內製化、2030 完全無人化目標、MOU 共同研發階段。

新聞連結 | [Korea JoongAng Daily](#) [ChosunBiz](#) [Seoul Economic Daily](#) [Newsis](#)

13 MIT 開發骨骼肌薄膜游泳機器人 光控雙鰭通過迷宮

2026/9/28 | 新聞摘要

MIT 研究團隊開發以 2D 骨骼肌薄膜驅動的生物混合游泳機器人，在微圖案化 GelMA 水凝膠骨架上製作方形微溝槽，使單層骨骼肌細胞沿溝槽排列並融合成可收縮的肌纖維。經光遺傳學改造的肌肉細胞會對光刺激產生收縮，研究者可分別刺激左右雙鰭並調整刺激頻率，控制機器人的轉向與游泳速度。實驗中由研究者移動光源引導機器人通過水中迷宮，直線游泳速度最高達每分鐘 4 個身長，旋轉速度最高達每分鐘 1,200 度。團隊透過調整水凝膠剛性與微結構改善肌纖維排列、力量輸出與功能壽命，使 2D 骨骼肌薄膜在脫離剛性固定架後仍可維持超過 30 天的致動功能，較過去不到 10 分鐘提高約 4,500 倍；其力量密度（單位肌肉體積的收縮力）則較既有 3D 骨骼肌致動器提高約 20 倍。研究刊登於《Advanced Functional Materials》，並獲美國海軍研究辦公室（ONR）等單位支持。

關鍵重點 | 2D 骨骼肌薄膜、GelMA 微圖案化水凝膠、光遺傳學控制、雙鰭獨立致動、光源引導多方向游動、超過 30 天致動功能、20 倍力量密度。

新聞連結 | [Advanced Functional Materials](#) [MIT News](#) [PMC / bioRxiv](#)

14 ANYbotics 推出 Shift 整合自主巡檢車隊與維護流程

2026/10/1 | 新聞摘要

ANYbotics 推出 Shift 自主巡檢營運平台，由既有 Data Navigator 平台演進而來，整合廠區與資產模型、機器人車隊、巡檢 AI 分析及企業維護與資產管理系統，將機器人取得的現場資料直接銜接至設備維護工作流程。Shift 由 Shift Maps、Shift Fleet、Shift Insight 及 Shift Connect 四個模組組成，分別負責廠區與資產數位孿生模型、巡檢任務與車隊管理、多模態巡檢資料分析，以及企業系統與維護流程整合。Shift Insight 可將熱影像、聲學、視覺及氣體等巡檢資料，結合馬達轉速、負載與環境溫度等設備運轉條件進行情境化分析，判斷過熱、局部放電、洩漏、振動異常及設備偏移等問題。Shift Connect 則透過 REST API 及既有連接器與 DCS、CMMS、ERP、APM 及數位孿生平台雙向整合，使確認後的異常可直接形成維護工單，亦可由製程門檻值、工單或外部系統警示反向觸發新的機器人巡檢任務，形成從巡檢、分析到維護處置的閉環。目前 Shift 主要管理 ANYmal 車隊，Shift 1.0 開始支援第三方機器人與感測器資料匯入，完整跨品牌車隊管理則列入後續產品路線圖。依 ANYbotics 公布資料，Shift 已應用於全球超過 200 個機器人部署案例，每月執行數十萬次巡檢。

關鍵重點 | Shift Maps、Shift Fleet、Shift Insight、Shift Connect、資產導向巡檢管理、數位孿生廠區模型、巡檢分析至維護工單閉環。

新聞連結 | [ANYbotics](#) [Data Navigator](#) [The Robot Report](#) [Robotics & Automation News](#)

15 Boston Dynamics 推出 Atlas 13 自由度四指手

2026/10/1 | 新聞摘要

Boston Dynamics 為 Atlas 推出新一代四指機器手，從上一代 7 個自由度提升至 13 個自由度，其中拇指具 4 個自由度、其餘三指各具 3 個自由度，並支援手指外展與獨立指尖控制，設計重點從抓取物件進一步轉向靈巧操作與工具使用。手部關節採直接致動設計，統一使用單一致動器類型，致動器完全封裝於關節內且沒有脆弱纜線跨越關節；可反向驅動性（backdrivability）使環境施加於手指的外力能傳回關節端，讓 Atlas 透過本體感覺

訊號感知受力狀態，指尖與手掌另覆蓋高密度壓力觸覺感測器，用於偵測細微接觸訊號。新機器手支援手內物件重定位、抓取滑脫恢復、精細捏取及三點抓握，並可抓持及操作電鑽、電動扭力起子、砂輪機、釘槍及焊槍等工具；團隊刻意取消第五根小指，以降低額外 3 個自由度帶來的致動器數量、體積、功耗、成本與故障風險。新機器手尺寸接近較大的人類手掌，以降低人類操作示範資料與機器手實際構型之間的差異；Boston Dynamics 指出，人類操作示範適合提供視覺情境與操作資訊，但高速閉迴路控制及力調節仍需藉由模擬環境中的強化學習補足。機構透過剛性驅動致動 (rigid-drive actuation)、可反向驅動傳動，以及對齒槽效應與摩擦的控制補償，提高模擬與實體機器手的動力學一致性；強化學習策略則透過領域隨機化 (Domain Randomization)，在模擬中改變馬達扭矩特性、表面摩擦係數、物體幾何及任務擾動，再將控制策略移轉至實體硬體。Boston Dynamics 表示，目前已有初步動態任務 Sim-to-Real 成果，並將可靠性、可維修性及大量製造納入產品化設計。

關鍵重點 | 13 自由度四指機器手、手指外展與獨立指尖控制、可反向驅動性與本體感覺、高密度壓力觸覺感測、工具操作與滑脫恢復、領域隨機化強化學習、Sim-to-Real 動態操作。

新聞連結 | [Boston Dynamics](#) [The Robot Report](#) [IEEE Spectrum](#)

16 日立攜 FANUC 推動 Physical AI 導入與商業化

2026/9/30 | 新聞摘要

日立與 FANUC 建立 Physical AI 共同商業化的戰略合作，將日立以 HMAX Industry 為代表、可支援快速學習的 AI 技術與 FANUC 具 AI 能力的工業機器人整合，並以日立茨城地區工廠作為 Customer Zero (先行驗證場域)，進行實際製造環境驗證。共同實證將聚焦不同形狀零件的揀取，以及生產品項切換所需的換型作業，並針對辨識精度、機器人動作、生產節拍時間及品質效果進行驗證與改善；雙方也將驗證日立開發的邊緣 AI 半導體與 FANUC 工業機器人的整合效果。實證並規劃讓 AI 利用製造現場的多樣化資料持續學習場域固有規則，以因應僅靠模仿學習或數位孿生模擬難以涵蓋的實際生產變化，後續目標進一步延伸至製程、產線及工廠層級的彈性運作。雙方目標於 2027 年度內建立實際製造環境導入所需的 Physical AI 技術，並自 2027 年度起逐步向外部客戶展開，應用領域涵蓋半導體、醫藥、醫療保健、高機能材料、汽車、物流、食品、造船及農業等產業。

關鍵重點 | HMAX Industry、FANUC AI 工業機器人、Customer Zero 先行驗證、零件揀取與換型作業、邊緣 AI 半導體整合、現場資料持續學習、2027 年度外部客戶導入。

新聞連結 | [BigGo 財經](#) [FANUC](#) [Hitachi](#) [AI Watch](#)

17 Runway 發表 Praxis-1 世界動作模型

2026/9/30 | 新聞摘要

Runway 發表 Praxis-1，為該公司首個開放權重 (open-weight) 世界動作模型 (World Action Model)，將大規模影片預訓練能力延伸至實體機器人控制。Praxis-1 透過大規模第三人稱影片預訓練，學習物體行為、手部動作及任務過程中的物理變化，再結合機器人資料微調為機器人策略模型，以降低對大量遙操作示範資料的依賴；Runway 實驗顯示，隨第三人稱影片預訓練規模增加，機器人策略表現亦隨之改善。在物件放置實驗中，以一般網路影片及遙操作機器人影片進行預訓練的模型，微調後最終放置誤差分別為 16.1 公分與 16.0 公分，兩者差異落在官方所列誤差範圍內。目前 Praxis-1 正與 Noble Machines、Standard Bots 及 Ultra 進行先期測試，分別涵蓋雙臂操作、6 自由度機械手臂及移動底盤等不同機器人構型；官方亦展示同一套機器人策略從受控工作室移至居家廚房環境後，在未重新訓練的情況下繼續執行任務。Praxis-1 延續 Runway 在互動式即時影片模型與

世界模型的研發，將影片預訓練能力進一步導入機器人策略學習。目前模型仍處於合作夥伴先期測試階段，權重尚未公開，Runway 預計在未來數月正式釋出。

關鍵重點 | Praxis-1 世界動作模型、第三人稱影片預訓練、開放權重、機器人策略模型、網路影片與遙操作資料近似表現、跨機器人構型先期測試、未重新訓練跨環境執行。

新聞連結 | [Runway 官方](#) [Robotics & Automation News](#) [Runway Robotics](#)