

工业智能每日观察

中国高技术产业发展促进会新质生产力工作委员会

博雅云创 & 中科创新驱动

2026 年 6 月 28 日

摘要

今日工业智能动态重点聚焦 Physical AI、工业视觉、机器人平台化和工业 AI 落地瓶颈。与前几日围绕单一仓储或单一机器人合作不同，今天更值得关注的是“基础设施化”的趋势：触觉评测、全栈机器人平台、边缘 AI 视觉、真实世界训练设施和一线工人知识采集，正在成为工业智能规模化部署的关键支撑。工业 AI 正在从单点演示走向系统工程：不仅要有模型，还要有传感器、仿真环境、数据闭环、开发平台、现场安全和运维机制。

Contents

一、NEURA Robotics 展示全栈机器人平台，Physical AI 开始强调真实训练闭环	1
二、Daimon Robotics 与 Galbot 推出 RobOmni，触觉评测补齐具身智能短板	2
三、Orbbec 展示 AI 增强 3D 视觉，边缘感知成为工业自动化关键入口	3
四、GENISOM AI 展示量产机器人平台，具身智能走向工程化交付	3

五、工业 AI 落地仍受一线知识与数据质量制约	4
参考文献	4

一、NEURA Robotics 展示全栈机器人平台，Physical AI 开始强调真实训练闭环

Robotics 24/7 报道，NEURA Robotics 在 Automate 2026 展示了从协作机器人、移动自主运输设备到人形机器人的完整机器人组合，并通过 Neuraverse 平台连接机器人、开发者和产业伙伴。NEURA 还强调，其 NEURA Gyms 是真实世界训练设施网络，可让合作伙伴在全面部署前，对不同形态的认知机器人进行训练和验证。

这条动态的重要性在于，Physical AI 不再只是某一种机器人硬件，而是“机器人本体 + 训练环境 + 平台生态 + 真实部署数据”的组合。工业客户关心的是机器人能否稳定完成搬运、分拣、巡检、装配和人机协作任务，而不是单一演示是否精彩。NEURA 提出真实世界训练与云端平台闭环，反映出机器人公司正在把“泛化能力”转化为可交付、可验证、可复制的产业能力。

二、Daimon Robotics 与 Galbot 推出 RobOmni，触觉评测补齐具身智能短板

Daimon Robotics 与 Galbot 在 ICRA 2026 推出 RobOmni，定位为包含触觉感知的全模态机器人评测基准。文章指出，视觉感知虽然进步迅速，但机器人在抓取精细物体、插接连接器、打开容器、装配部件、处理柔性材料时，仍高度依赖接触信息；RobOmni 基于 NVIDIA Isaac Sim，提供高频指尖触觉、腕部 RGB 视觉、夹爪状态、TCP 运动轨迹、动作命令和外部相机观测等多模态输入。

这说明工业机器人评价体系正在从“是否完成任务”走向“如何理解物理接触”。在真实工厂中，透明、反光、柔软、易滑、易变形的物体大量存在，仅靠视觉难以判断抓取是否稳定。触觉评测如果形成标准，将推动机器人从视觉驱动走向多模态物理交互，对精密装配、实验室自动化、电子制造和物流拣选都有直接意义。

三、Orbbec 展示 AI 增强 3D 视觉，边缘感知成为工业自动化关键入口

Orbbec 在 Automate 2026 展示面向工业自动化的 AI 增强 3D 视觉方案。公司称，其方案将高精度 3D 视觉硬件与 AI 模型结合，用于提升机器人空间感知和环境理解能力；针对透明物体、低纹理或重复纹理表面、高反光材料等传统 3D 视觉难题，Orbbec 与 Robbyant 合作推出 LingBot-Depth for Gemini 330 Series，并兼容 NVIDIA Jetson Orin，通过 CUDA 和 TensorRT 实现实时边缘推理。

工业视觉是机器人落地的关键入口。很多 AI 方案之所以无法规模部署，不是模型不够强，而是现场数据不稳定：光照、反光、遮挡、震动、透明容器、金属表面都会影响识别结果。AI 增强 3D 视觉将感知、边缘推理和机器人动作连接起来，有望降低动态仓储、精密装配、金属对齐和实验室自动化中的误识别风险。

四、GENISOM AI 展示量产机器人平台，具身智能走向工程化交付

Robotics 24/7 报道，GENISOM AI 在 ICRA 2026 展示了覆盖机器人硬件、仿真基础设施、自主导航和 Agent 任务执行的全栈具身智能系统。公司称其累计生产交付已超过 1 万台，并展示了 M1、L1/L1-W 等平台，其中 M1 面向复杂户外场景，强调高负载、自主运行、巡检与工业

应用能力。

这类案例说明，具身智能产业竞争正在从实验室原型走向工程化交付。对制造、能源、安防、园区和应急场景来说，机器人是否能量产、是否能承载传感器、是否能适应复杂地形、是否能接入软件工具链，比单一模型能力更关键。工业智能的核心不再是“有没有机器人”，而是机器人能否进入工艺流程、数据系统和运维体系。

五、工业 AI 落地仍受一线知识与数据质量制约

Automation.com 近期文章指出，工业企业常把 AI 部署重点放在传感器数据和自动化系统上，但预测性维护等应用如果缺少一线员工的经验记录、故障语境和隐性知识，很容易出现数据质量不足、采用率低和价值兑现慢的问题。文章还提到，超过四分之三的工业 AI 项目可能因采用不足或数据质量问题而失败，工业数据到 2030 年可能达到 4.4ZB，但大量数据仍是碎片化和低语境化的。

这对工业 AI 实践具有警示意义。真正有效的工业智能，不是把模型简单接到设备传感器上，而是把工艺文件、维修记录、班组经验、异常处置、质量反馈和设备数据共同结构化。没有现场知识，AI 容易只能发现相关性，难以解释原因；没有流程闭环，AI 建议也难以转化为生产动作。

参考文献

- Robotics 24/7 | Automate 2026: NEURA Robotics showcases full-stack robotics platform | 2026-06-26 | 用于 Physical AI 平台化与真实训练设施分析。
- Robotics 24/7 | Daimon Robotics, Galbot launch RobOmni to see how tactile sensing improves robot manipulation | 2026-06-08 | 用于触觉评测、RobOmni 与接触式操作分析。

- Robotics 24/7 | Automate 2026: Orbbec brings AI-powered vision offerings to address industrial automation challenges | 2026-06-25 | 用于工业 3D 视觉与 AI 感知方案分析。
- Robotics 24/7 | Orbbec AI-enhanced 3D vision and LingBot-Depth details | 2026-06-25 | 用于边缘 AI、Jetson Orin、CUDA/TensorRT 与工业视觉场景分析。
- Robotics 24/7 | ICRA 2026: GENISOM AI showcases mass-produced robotics platforms and deployment stack | 2026-06-10 | 用于具身智能量产平台和交付栈分析。
- Robotics 24/7 | GENISOM AI full-stack embodied intelligence system details | 2026-06-10 | 用于机器人硬件、仿真、自主导航和 Agent 任务执行分析。
- Automation.com | Harnessing Frontline Worker Insights to Enhance Predictive Maintenance | 2026-06 | 用于工业 AI 数据质量、一线经验和预测性维护分析。
- Automation.com | Cisco 2026 State of Industrial AI Report for Manufacturing | 2026-06 | 用于制造业 AI 采用、安全与规模化背景。
- Robotics 24/7 | Robotics 24/7 homepage latest robotics and automation news | 2026-06-27 | 用于核验近期机器人、Physical AI、视觉和自动化新闻线索。
- MachineToolNews | June 2026 AI Manufacturing Releases | 2026-06-26 | 用于机床、CNC、CAM、数字孪生与制造智能化背景参考。

联系我们，请扫描二维码



新质生产力工作委员会
官方公众号



工业智能算网
gyznswn.cn

新质生产力工作委员会：中国高技术产业发展促进会新质生产力工作委员会，专注于推动工业人工智能、智能制造、数字化转型等前沿技术发展，为企业提供政策解读、技术咨询和产业对接服务。

工业智能算网：专注于工业人工智能、新质生产力、工业软件 CAE、智能制造等前沿技术。提供每日动态分析、技术趋势解读、解决方案分享，推动工业智能化转型。

网站地址： <https://gyznswn.cn>