

工业智能每日观察：Physical AI 进入执行能力工程化阶段

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 7 月 9 日

摘要

今天的工业智能动态显示，Physical AI 正在从机器人概念和展会演示，转向导航模型、触觉传感、自然语言示教和仓储物流等更具体的工程环节。Mistral 发布首个机器人模型 Robostrat Navigate，显示欧洲 AI 公司开始把大模型能力延伸到工厂、仓库和工业自动化。XELA Robotics 在 Automate 2026 推出机器人指尖和触觉传感升级，说明灵巧操作的瓶颈正在从“看见”推进到“摸到”。Mowito 获得 300 万美元融资，主打让工业机器人通过人类示范学习任务，体现机器人编程软件正在成为制造自动化的重要突破口。A3 发布 Automate 2026 总结，显示工业 AI、机器人、自动化和劳动力转型已成为全球制造业会议的核心议题。

Contents

- 一、Mistral 发布 Robostrat Navigate：欧洲 AI 公司正式进入 Physical AI 1
- 二、XELA Robotics 推出触觉传感升级：机器人灵巧操作开始补齐“触觉层” 2

三、Mowito 融资 300 万美元：机器人编程从代码转向示范学习	3
四、Automate 2026 刷新纪录：机器人、AI 和自动化需求进入主流制造议程	3
五、从导航、触觉到示教：工业 AI 进入“执行能力工程化”阶段	4
参考文献	4

一、Mistral 发布 Robostrat Navigate：欧洲 AI 公司正式进入 Physical AI

Reuters 7 月 8 日报道，法国 Mistral AI 发布其首个机器人模型 Robostrat Navigate，用于机器人导航，标志着这家欧洲 AI 公司进入工厂、仓库和工业自动化场景。Reuters 称，该模型可通过单个摄像头实现导航，不需要激光雷达、高级传感器或多摄像头系统，并且面向不同供应商的机器人使用，重点在导航而非物体抓取或操作。

The Decoder 进一步披露，Robostrat Navigate 是一个 8B 模型，目标是在未知环境中引导机器人导航；Mistral 称其在 R2R-CE 基准上达到最高 79.4% 的成功率，训练使用约 40 万条路径、6000 个虚拟空间，且完全基于仿真环境训练。

这条新闻的重要性在于，机器人基础模型并不一定从“通用人形机器人”开始，而可能先从导航、感知、路径执行等基础能力切入。对于工业企业而言，单摄像头、跨机器人供应商、低传感器依赖的模型，意味着未来改造成本可能下降。Physical AI 要进入工厂，先要解决“能看懂现场、能走到位、能稳定执行”的基础问题。

二、XELA Robotics 推出触觉传感升级：机器人灵巧操作开始补齐“触觉层”

Automation.com 7 月 8 日报道，XELA Robotics 在 Automate 2026 展示了 uSkin 触觉传感器系列的新能力，包括更强的脆弱物体抓取能力、带六轴力敏“指甲”的机器人指尖、开源 Universal Manipulation Interface 集成、高耐久指尖覆盖件，以及自动识别物体重量和硬度等功能。报道提到，XELA 起源于早稻田大学，其触觉传感器面向机器人手和夹爪，可为物理 AI 和人机技能迁移提供分布式力向量测量。

工业机器人过去主要依赖位置控制、视觉和夹爪开合反馈，但在薄片、柔性件、易碎件、卡片、胶带、线束等任务中，仅靠视觉很难完成稳定操作。触觉传感的价值，是让机器人知道“碰到了什么、用了多大力、对象硬不硬、是否可能损坏”。这对电子装配、食品、医疗器械、仓储分拣和柔性制造都有现实意义。

三、Mowito 融资 300 万美元：机器人编程从代码转向示范学习

Economic Times 7 月 7 日报道，Physical AI 初创公司 Mowito 完成 300 万美元 pre-seed 融资，由 Version One Ventures 领投，All In Capital、Unisol、iSeed 等参与。Mowito 成立于 2024 年，业务横跨班加罗尔和底特律，开发可运行在标准、未改造工业机械臂上的软件，使机器人通过观察人类示范学习任务，而不是每次产线变化都由工程师重写控制代码。公司目前支持汽车和电子制造客户，资金将用于美国扩张、工程团队和市场团队建设。

这类公司瞄准的是制造自动化的长期痛点：硬件越来越便宜，真正贵的是编程、调试和换线。若机器人能够通过示范学习完成新任务，中小制

造企业使用机器人就不必完全依赖专业集成商和长周期调试。工业智能的竞争，正在从“有没有机器人”转向“能不能低成本教会机器人做新任务”。

四、Automate 2026 刷新纪录：机器人、AI 和自动化需求进入主流制造议程

Automation.com 7 月 8 日报道，A3 总结称 Automate 2026 刷新多项纪录，成为历届注册人数最多的一届，注册人数超过 5 万人，会议安排 140 多场，议题覆盖工业 AI、机器人采用、劳动力转型、美国竞争力、供应链韧性和自动化扩展应用。会议首次设置由 NVIDIA 赞助的人形机器人展区，并举办人形机器人论坛。早期机器人与自动化企业参与 Startup Challenge，Mbodi 凭借让用户通过自然语言和简单示范教工业机器人新任务的平台获得冠军。

这条信息说明，工业 AI 已经不再是少数技术公司的产品发布，而是进入产业组织、人才培养、供应链和制造竞争力的综合议程。特别是 Mbodi 获奖，与 Mowito 融资指向同一趋势：机器人编程和任务示教将成为工业智能落地的重要入口。

五、从导航、触觉到示教：工业 AI 进入“执行能力工程化”阶段

把上述几条新闻放在一起，可以看到 Physical AI 的落地路径正在变得更具体：Mistral 解决机器人如何在复杂环境中导航，XELA 解决机器人如何通过触觉稳定操作，Mowito 和 Mbodi 解决机器人如何更快学习新任务，A3 Automate 则体现这些能力正在进入产业展会和客户采购视野。

工业智能真正上产线，不能只靠大模型聊天，也不能只靠孤立的机器人硬件。它需要视觉、触觉、导航、控制、仿真、数字孪生、任务示教和安

全认证共同构成工程闭环。未来工业软件、机器人控制器、传感器厂商和系统集成商之间的边界会继续模糊，谁能把复杂工程能力封装成可部署、可验证、可维护的工具链，谁就更接近工业 AI 的实际价值。

参考文献

- Reuters / Economic Times, 《Mistral launches first robotics model in physical AI push》, 2026-07-08; 用途: 核验 Mistral 进入机器人模型和工业自动化方向。
- The Decoder, 《Mistral enters robotics with Robostrat Navigate, an 8B model that steers robots using just one camera》, 2026-07-08; 用途: 核验 Robostrat Navigate 参数、单摄像头、仿真训练和基准信息。
- Automation.com, 《XELA Robotics Unveils Robotic Fingertips and Other New Tactile Sensor Capabilities》, 2026-07-08; 用途: 核验 XELA 触觉传感器、机器人指尖和 UMI 集成。
- Economic Times, 《Physical AI startup Mowito raises \$3 million to teach factory robots by demonstration, not code》, 2026-07-07; 用途: 核验 Mowito 融资和示范学习机器人编程方向。
- Automation.com, 《A3' s Automate 2026 Breaks Records as Demand for Robotics, AI and Automation Grows》, 2026-07-08; 用途: 核验 Automate 2026 规模、议题和 Mbodi 获奖。
- A3 / Automate.org, 《Industry Insights: Meet Mbodi, Automate' s 2026 Startup Challenge winner》, 2026-07-08; 用途: 补充核验 Mbodi 自然语言与示范式机器人任务训练方向。
- arXiv, 《2026 Roadmap on Artificial Intelligence and Machine Learning for Smart Manufacturing》, 2026; 用途: 补充智能制造 AI 路线图背景。

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
gyznsw.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://gyznsw.cn>