

2026世界机器人大会开幕

8月19日,2026世界机器人大会在北京北人亦创国际会展中心开幕,全球机器人产业链的最新成果集中亮相。三天之后的8月22日,第二届世界人形机器人运动会将在国家速滑馆“冰丝带”拉开大幕。从亦庄到朝阳,从产品展示到竞技比拼,北京8月的第四个周末,关键词只有一个:机器人。

亦庄,2026世界机器人大会的展馆里,产业趋势体现得淋漓尽致,企业带来了在真实场景下的最新“样本”。

蚂蚁灵波科技的展位上,一台机器人正在药房货架间来回穿梭,按照刚下的订单精准取出药品,动作连贯,几乎没有停顿。蚂蚁灵波机器人已经在上海国大药房正式上岗,承担夜班分拣任务,且无需对门店做任何硬件改造。机器人企业搭载同一套通用大脑,在模拟工业上下料和仓储分拣场景中也能跑通:钛虎机器人可完成抓取、转运、取件的完整闭环,乐聚机器人面对材质各异、堆叠杂乱的包裹依然能稳定输出高精度抓取策略。

另一个展馆的睿尔曼智能联合中华老字号北京稻香村,依托GLN远程作业网络,远在北京总部的遥操员操控机器人与展会现场北京稻香村师傅双手协作,完成京式翻毛五仁月饼的真实制作全流程。

对于参展企业而言,北京提供的不光是一处让产业链各环节当面验证“能不能真的干活”的试验场,也是一个新品展示的舞台。



2026世界机器人大大会设置智创、智合、智造、智趣四大展区,汇聚全球300余家机器人企业、2000余件展品,现场发布150余项新品。大会期间将依次迎来发布日、采购

日、开发者日与公众日,面向全球产业界与公众展示机器人技术的最新成果。

2026世界机器人大大会开幕当天,鹿明机器人正式发

布面向产业具身智能打造的“进化引擎”Lumos Nex-Core,聚焦机器人技能的生产与进化,将任务定义、数据接入、模型训练、技能评测、部署运行和持续学习整合到统一流程中,将机器人技能开发周期由数周压缩至数天。在展馆现场,其机器人MOS2还在产线验证了NexCore。心言集团旗下家庭主动智能陪伴机器人巴布(Bubbo 1)则在D1馆正式亮相,首次向公众开放线下全场景深度体验。

这边,世界机器人大会的舞台好戏正酣,那边三天后在“冰丝带”揭幕的世界人形机器人运动会已经开始预热。

8月22日,第二届世界人形机器人运动会将开幕,666支队伍、2056台机器人将在51个项目中展开角逐。开幕前,家庭场景赛等预赛率先打响,参赛战队在洗衣晾衣、收纳整理的真实居家环境中提前过招。为保障赛事专业性与训练效率,栖息地的决赛赛场以实景住宅为载体,完整保留客厅、卧室、卫生间、阳台等原生功能区,配置全套生活化家具与日用品,同时在“冰丝带”主场馆搭建同规格1:1复刻训练场地,统一空间尺寸、家具布局与物品配置,供参赛队伍赛前调试。

从亦庄到朝阳,从产品展示台到能力验证场,北京在这个周末连续铺下两个舞台:一场是看产业走得多远,一场是看身手有多全面。这个周末,北京同时给出两份答卷。

北京商报记者 魏蔚/文 摄

Xijie observation

追逐硬科技 资本的生存选择

岳品瑜

站在硬科技上市的风口上,连空气里都是资本的味道。

8月19日,宇树科技如愿登陆科创板,拿下A股人形机器人第一股身份,开盘涨幅达629.44%。二十余天前,长鑫科技同样上演市场狂欢。

两大硬科技企业相继敲钟,银行、保险、券商、产业基金争相投资入局。

金融资本涌入硬科技,与其说是追逐风口,不如说是被宏观环境推着走。

持续的低利率环境,正在压缩传统业务的盈利空间。银行业净息差持续收窄,保险业面临利差损潜在压力,固收资产的安全垫越来越薄。

股权投资早已跳出过去的配角定位,成为机构不容忽视的业绩增量来源。

资本敢于下场布局,前提是制度通道逐步打通。

“十五五”规划纲要提出,“构建同科技创新相适应的科技金融体制,完善长期资本投早、投小、投长期、投硬科技支持政策”;AIC股权直投试点从上海扩围至多省份,为银行资金打开了合规路径。

长鑫科技、宇树科技相继上市并且收获可观的市场定价,标志着投资硬科技的商业闭环已经跑通。市场心态随之转变,机构由过去不敢投、受限不能投,转向主动布局硬科技赛道。

亮眼的账面浮盈,刷新了机构的投资认知。

按长鑫科技上市首日收盘价测算,五大国有银行穿透持仓账面市值约1199亿元,浮盈超1100亿元;6家保险资金首日浮盈同样突破千亿元。宇树科技上市之后,37家获配保险机构账面浮盈超47亿元。批量项目进入收益兑现期,直观展示出硬科技赛道的长期收益潜力。

不过各路资本的布局路径并不一致。长鑫科技获得AIC、银行理财公司的双重“押注”;宇树科技有银行理财公司参与打新,险资更多借助私募股权基金、产业基金间接布局。券商一边组团承销长鑫科技,一边由中信证券独家保荐宇树科技同时完成持股。

布局方式的分化,并非投入热情高低之分。AIC资金适配重资产、长周期、确定性较强的项目;保险资金负债久期长,能够匹配前沿科技赛道漫长的培育周期,却要通过间接投资分散单一项目风险。

每一家机构都在自身约束下做出了最优解。

宇树科技219倍的发行市盈率,0.018%的中签率,长鑫科技471%的首日涨幅,市场早已在为“稀缺性”定价。

对金融机构而言,硬科技浪潮之下,最大的风险不是投错某一项目,而是在时代性的资产重估中缺席。

当然,浮盈不等于落袋,账面收益还需经受解禁与业绩的双重检验,更要警惕高估值泡沫风险。

但趋势已经清晰。当低利率成为常态、当制度通道持续打开、当收益案例不断累积,金融资本与硬科技的深度绑定,将不再是一时的行情热闹,而是中国金融业穿越周期的生存方式。

产业链上的具身智能:寻找“最强大脑”

过去一年,具身智能赛道经历了资本狂飙与理性审视的双重洗礼。8月19日开幕的2026世界机器人大大会,为产业观察打开了最立体的窗口。资本市场端,“人形机器人第一股”宇树科技上市首日高开629.44%;展会内外,看热闹的人少了,懂行的人多了,应用落地被频繁提及,一个更本质的问题也正在被产业链上下游反复追问:机器人的“大脑”够用吗?

莫刻机器人CEO池晓威: 硬件更多是工程命题 “大脑”的价值尚未被充分认知

当前中国机器人产业在本体制造层面已展现出显著的供应链优势,硬件问题基本可视为工程性可解的问题,相关头部企业上市后的强劲表现也印证了市场对此的认可。然而,具身智能的“大脑”才是机器人真正落地真实场景中最关键且目前最缺失的一环。

具身大脑的发展受制于数据、模型范式和评价指标三个核心要素。

其中,数据与模型的发展极度强耦合且不可分割。目前全球数据行业正快速推进,明后年(2027—2028年)数据规模预计将达上亿小时,数据层面的瓶颈正在被逐步打通。更关键的挑战在于,我们需要什么样的模型架构才能有效消化这些数据,并转化为具备足够泛化能力的具身“大脑”。

“大脑”的价值被低估不仅来自外部认知,也源于行业从业者自身。今年大量被称为“AI Native”(AI原生)的年轻公司正在快速成长,中国物理世界的具身“大脑”有望从这一代人中真正诞生。这一代“大脑”需要摆脱过去框架的束缚,不应仅聚焦于如何更快进入封闭场景的工业闭环,而应更加专注、真诚且极致地聚焦于如何真正解决具身“大脑”的核心问题。

合十思维创始人赵普: 堆算力的仿真狂欢 落地即“翻车”

1993年钱学森给戴汝为院士的一封信中提到:“智能机器人之所以智能,可能就在于能干点复杂些的事;所以要紧的是适应并反映比较复杂的环境。机器人本身是比较简单的,不是复杂巨系统,连简单巨系统都够不上,至多至多是个‘小型大系统’而已。AI进化主义派的论点有局限性。”

时隔三十三年,钱老这段话恰好戳破了当下具身智能行业最大的泡沫:堆砌算力只能完成标准化预设动作,仿人脑感知推理,才能应对现实世界里层出不穷的突发状况。

仿真环境里机器人成功率能做到89.4%,一到真实场景就跌到12%左右。主流VLA(视觉—语言—动作)大模型动辄百亿参数,推理延迟高、算力消耗大,单一场地部署成本达数十万元。换一个场景就要重新采集海量数据重新训练。

行业主流大模型的逻辑是:喂给它海量数据,让它记住尽可能多的“标准答案”。但真实世界的复杂在于——没有两个完全一样的场景,没有一个突发状况是标准的。

超维动力联合创始人兼硬件负责人郑存远: 软硬件需要同步进步 当下硬件需要等“大脑”半年左右

机器人一定是个系统工程,软件硬件必须同时掌握。接下来具身智能还要发展十年、二十年。关键在于,每个技术更新的前沿阶段,如何同时匹配最符合前沿的算法和最符合前沿的硬件——这跟手机和汽车每年迭代是一个模式。

现阶段从工程维度来评价,硬件比算法发展略快,但不是代际性的快,纯粹是因为硬件更多在解决工程性问题,而算法还有待解决的底层技术问题。不过硬件的工程性问题也有周期性,解决完之后也会再次回到底层技术问题,所以这是一个不断解决新问题的阶段。如果对标手机和车来做商业化产品,机器人硬件上不成熟的地方还有很多。大体上,每一代硬件大概要等“大脑”半年左右。

行业对机器人技术水平的认知基本在正常范围内。绝大部分企业还是比较纯粹的工程师状态,希望大家能正视客户预期与真实技术水平之间的差距,不要过度高估今天机器人能做什么,也不要过度低估未来能做什么。

人类数据是最高质量、最可规模化的数据。今天的问题只是还没有很低成本地把人类数据采集起来而已。

光象科技创始人兼CEO张涛: 具身模型 需要物理认知而非模仿

具身智能和物理AI的长期目标是能够完成各种生产和生活任务的通用智能。最大的挑战在于具身模型的泛化能力,无论是VLA,还是世界模型,技术范式都是数据驱动的,获取高质量、大规模的数据,是提升模型泛化性的关键。

然而,数据是当前具身智能行业紧缺的原料,工业场景的具身数据尤其稀缺,既没有能被广泛传播的互联网视频,也没有被采集的物理信号。然而,工业制造企业在数字化转型过程中已经建立了工业数据的基础,包括数据模型、产线工艺仿真模型、仿真数据等,这些都能够为具身模型的仿真训练提供支持。

具身模型不能只停留在动作模仿,通过采集大量数据让机器人模仿人类动作,本质上并没有真正理解物理世界如何运作,遇到新环境、新场景、新对象,模型的泛化能力不足。真正能够理解物理世界、在物理世界中产生泛化行为的具身模型,无需让机器人见过所有场景,而是基于对物理世界的认知,在面对新场景时自主产生对应的动作和行为。

橡木果机器人发起人姜晓: 卡住具身智能发展的是“操作执行” 而非“大脑”和硬件

具身智能的发展不是“大脑”等硬件或硬件等“大脑”,而是缺了操作执行这一层。人类操作是亿万年自然选择筛选出的本能——触觉信号在脊髓层就被反射处理了,根本不需要传到大脑。行业最大的误区,是把操作当成了认知问题。

VLA的底层逻辑在真实物理世界难以泛化,数据堆得越多,模型越脆弱。纯VLA已明显“失灵”,数采公司涌现、世界模型爆火,都是行业在找补这条路的结构性缺陷。

当前来看,解决数据比发展“大脑”更紧迫,但路径不是先采数据,而是先让机器人“零数据冷启动”——先在真实世界里干起活来,数据自然从真实场景中生成。

语言和视觉上的通用智能可以靠更大规模数据+算力逼近,物理操作的通用智能需要的是对物理世界第一性原理的深刻理解,不是靠堆数据能解决的。

大脑擅长符号推理,不擅长物理交互,规划再强,到“最后一厘米”也会全失效。具身“大脑”会进入新阶段,但不是更大的数据训练出的模型,而是行业重新思考物理操作的本质是什么。

星灿智能创始人兼CEO李战斌: 每家都缺少关于空间智能 特别是3D模型数据

智能体要融入生活,不能只靠二维认知,得理解三维空间。但现实是,无论哪家公司,语料库里都缺空间智能,尤其是3D模型数据。激光雷达普及才十年,高质量三维语料严重不足。所以我们换了个思路:把采集设备做成消费者产品,直接放进用户家里。以轮椅为载体,360度高保真采集。自动驾驶靠众包地图把路跑通了,家庭空间的数据采集也可以走这条路。

我们避开了“为造人形而造人形”的陷阱。硬件形态应该服务于场景,所以我们把成本压到2000元以内,同时让模型效果逼近万元级芯片——只有成本下去,才能规模化进家庭。

长期智能体不能只有世界表征和任务执行能力,还得有长期记忆。我们做的World2Mind和NavMind,核心是把视觉、点云等整合成“心智地图”,让机器人在内化空间结构后再去行动。

8月19日发布的Mate X,我们把上万元的光谱技术做到了百元级别。光有坐标和语义还不够,物质模态也得被感知到。多模态感知往前一步,机器对物理世界的理解才能更扎实。

北京商报记者 魏蔚