



世界で使われる ロボット基盤モデルを、日本から

フィジカルAI

データ基盤

汎用AIロボット

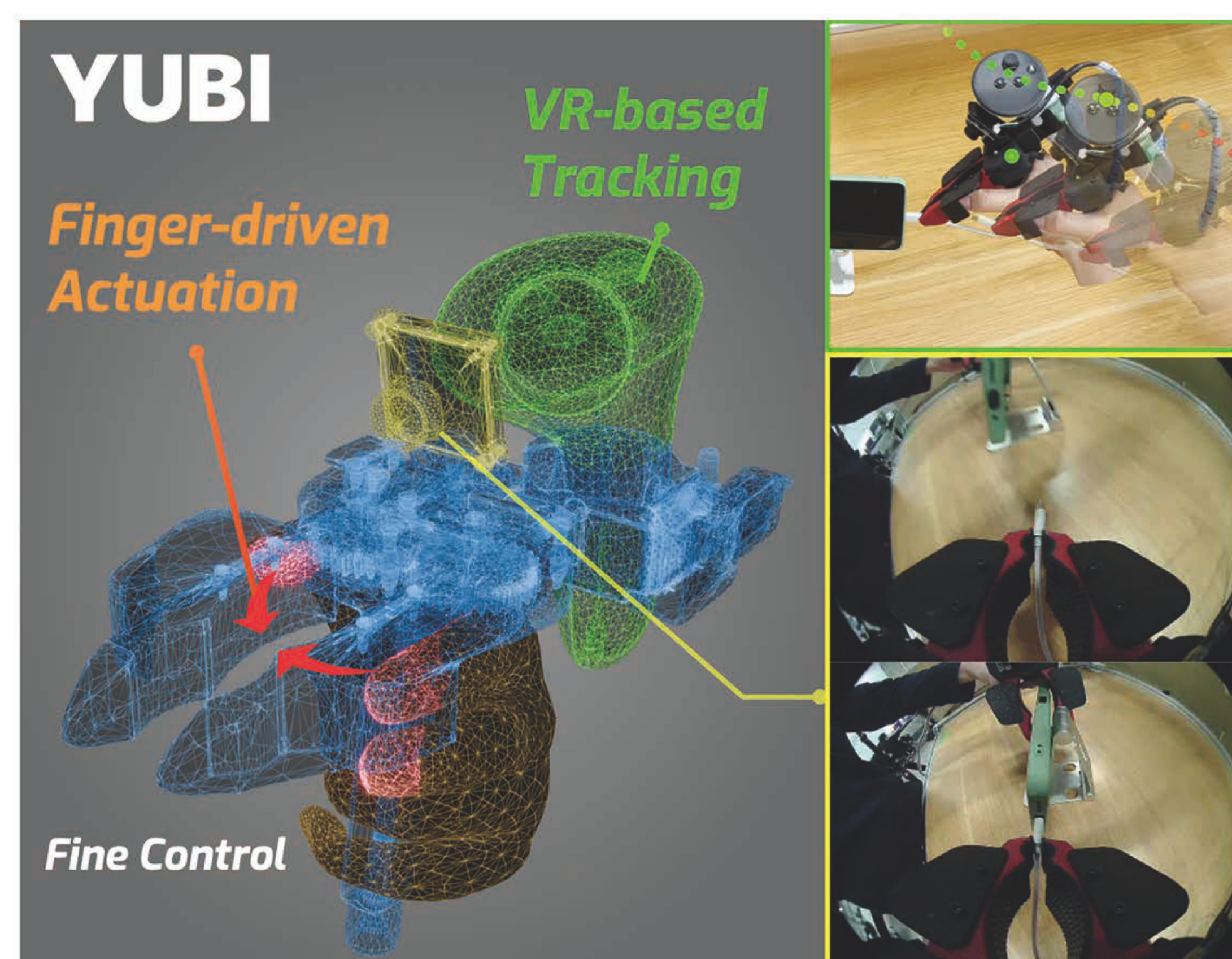
(一社) AIロボット協会 (AIRoA)

展示物の紹介

学習用データ収集とロボット基盤モデルの開発・実機へのデプロイ

学習用データ収集を支える手持ち型デバイス YUBI

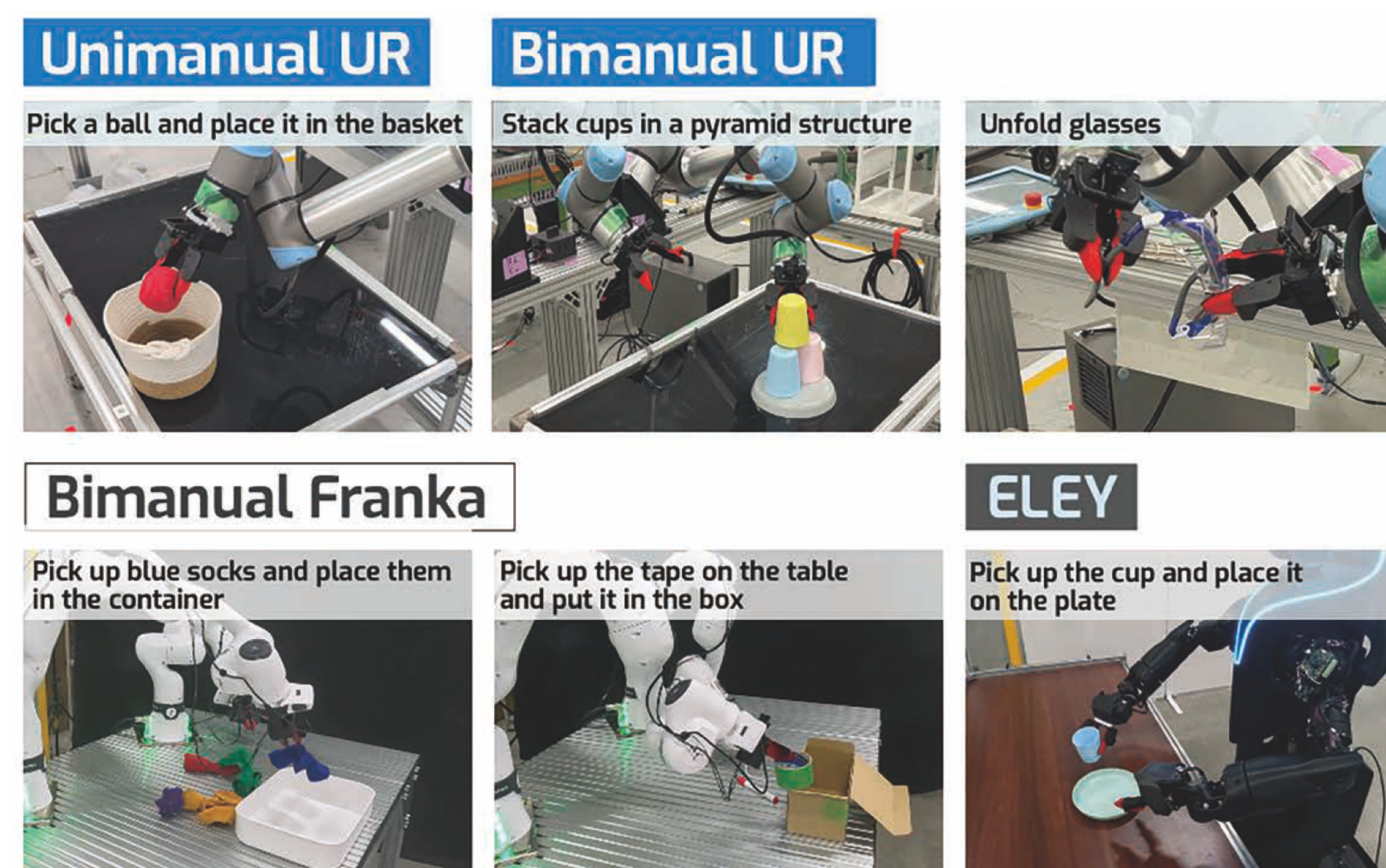
- AIRoAにおいてロボットの実機（双腕モバイルマニピュレーター）とともにデータ収集を支えるデバイス。
- ロボットのテレオペレーションとは異なり、直感的に操作でき、効率的にデータを収集できることに加え、デバイスの低コスト化が可能であることが特徴。
- また、同種のデバイスとの比較実験では、細かな器用さが求められる作業でも高精度なデータを効率よく集められることを実証している。



ロボットフリーデータ収集デバイス
YUBI (Yielding Universal Bidigital Interface)

学習した基盤モデルの実機へのデプロイ

- AIRoAでは、YUBIにより収集した学習用データを用いて、基盤モデルを学習。
- 学習したモデルをロボットに展開することによって、言語による指示で多様なタスクを実行させることが可能。
- 本展示では、Franka Research 3に基盤モデルを展開し、ロボットがタスクを自律的に実行する様子をご覧ください。

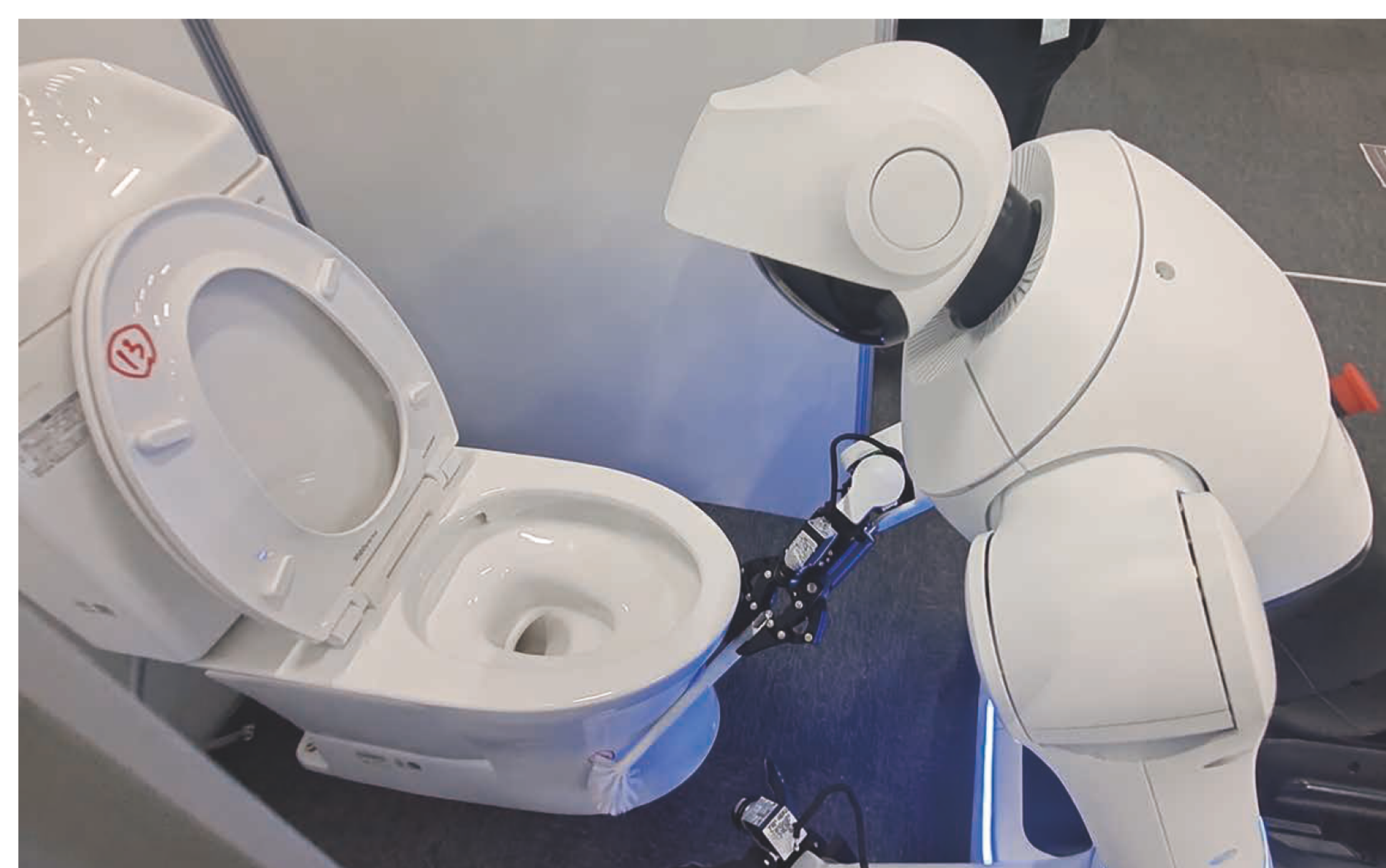


開発したモデルは様々なロボットに展開可能

国産汎用ロボット開発コンペティション

国産汎用ロボットの開発促進

- AIRoAでは汎用ロボットの開発コンペを実施しており、2026年3月から9月の6か月の間、各参加企業が試作機を開発してきた。その中でも評価基準を満たす機体は、改良機・量産機の開発へ段階的に進み、2027年度を目途に量産化を進め、量産した機体をAIRoAのデータ収集に活用する予定。
- 本展示では、開発された試作機の一部を展示。



試作機の評価の様子