

## 世界机器人大会现场

# TA们 “上得厅堂下得厨房”

据新华社北京8月21日电(记者戴威、张骁、刘洋)你是否曾经幻想,有“人”帮你叠衣、做饭、收拾房间,包揽全部家务琐事?走进2026世界机器人大会现场,你会发现,这个“人”就要来了。

当天下午2点,北京亦庄的展馆人声鼎沸,北京银河通用机器人有限公司展台被围得水泄不通。一台机器人自主拾起面包片放进面包机,在烘烤间隙拿起杯子倒饮料。面包弹出后,它又稳稳夹起来,放入餐盘。

不远处,另一台机器人对着一张大床,拿起衣物,找到衣领和袖口,展开、对齐、折叠。“人类叠一件衣服速度很快,但对机器人来说,它需要完成视觉识别、柔性操作和长程规划等一系列动作,难度依然不小。”展区工作人员说。

更让观众惊叹的,是现场的抗干扰测试。工作人员随机挪动面包、移走水壶、变换杯子位置,机器人却没有按固定路线机械执行,而是停下来重新找到目标、调整路径,继续完成任务。

在自变量机器人科技(深圳)有限公司展区,机器人忙着取外卖、拿饮料、收拾桌面、浇花,偶尔还拿起玩具逗逗旁边的机器狗。另一侧,一双由大模型驱动的灵巧手拆开快递,取出风扇,拧开开关,送出凉风。

从做早餐到叠衣服,从取快递到浇花,这些动作几乎覆盖家庭服务的主要场景。在大会现场,TA们不再只是程序设定好的“流水线工人”,而是能在“智慧大脑”的驱动下自主干活。

过去,机器人行业长期困在“一机一模型、一场景一技能”的发展瓶颈里。换个场景、换个机器人,能力便不再“通用”。眼下,僵局正在被逐渐打破。

机器人能够流畅完成各种复杂实操任务,背后依托各家企业自研的具身大模型。这类模型融合感知、语言与物理认知,打通从决策到运动控制的全流程,支撑机器人在真实场景自主作业、持续学习。

家务机器人想要真正走进普通家庭,得解决这道难题:家庭并非可控的实验室,真实物理世界复杂多变,机器人的“大脑”能否真正读懂眼前的环境?

“家庭环境高度开放,每家的户型、家具、光照都不一样,任务步骤也五花八门,没法提前把规则全写进去。”自变量机器人科技(深圳)有限公司工作人员告诉记者,能在真实家庭里完成家务,说明机器人已经开始具备理解环境、自主规划动作的能力。

走进机器人咖啡屋,暖黄色灯光下两台无界动力K15机器人在桌椅间穿梭,遇到行人便减速避让,将咖啡

稳稳放在顾客桌上。离开时,又顺手把隔壁桌的垃圾收走,并对桌椅进行消毒。

“这是我们打造的‘人机共生沉浸式机器人咖啡空间’,目的是为了验证在融合真实顾客人流、实时需求与连续任务的开放商业场景中,机器人的物理认知、动态泛化等能力。”无界动力创始人兼CEO张玉峰介绍说。

除了当店员,工业领域也是机器人“求职”的一大热门。

在北京人形机器人创新中心展区,计量系统“硅基001号员工”正式亮相——一台红外测温仪具身智能检定机器人左手拿着测温仪,右手精确地操作着检定仪器,抓取、流转、瞄准、测量、记录、出证,一气呵成。

北京人形机器人创新中心的工作人员介绍,“这种相对简单、重复性高的工作最适合由机器人接手。”

此前,红外测温仪具身智能检定机器人已在江苏省计量院展开测试。“机器人的优势是很大的,它可以黑灯状态下7×24小时不间断连续作业。单日检定能力达人工3倍以上,标准偏差降低约40%。”工作人员说。

展馆的另一边,星动纪元的物流分拣机器人正在传送带“埋头苦干”。

硬纸箱、软包装袋、文件袋等形态各异的包裹随传送带持续送达,机器人先通过视觉快速判断来件位置与姿态,选定最优抓取点;遇到面朝下、姿态歪斜的包裹,便用五指灵巧手抓起、翻面,再放置到指定输送区域。现场实测下来,机器人分拣效率可达每小时1200件。

“物流分拣过程中,包裹的大小、软硬、材质、重量差异极大,传统机械夹爪只能适配少数规整物件,无法应对随机来件,这就需要有灵巧手的机器人了。”星动纪元联合创始人席悦说。

今年6月,工业和信息化部、国务院国资委印发关于联合开展2026年度人形机器人与具身智能实景实训专项行动的通知,明确提出打造一批场景适配性强、性能指标领先的具身智能基础模型和运动控制算法。

技术和需求在融合,机器人和人类在共处。2026世界机器人大会的主题是“人机共生,产需共融”。会场里,除了表演节目之外,越来越多的机器人摆脱炫技,开始“实干”——端早餐、叠衣服、取快递,真真切切地“上得厅堂、下得厨房”。

让机器人走进日常生活,是机器人行业诞生之初就有的梦想。当展台上的TA们不再只是机械地表演,而是稳稳夹起面包、叠好衣领、拿起猫砂铲,你会发现,梦想照进现实的速度,比想象中更快一些。



机器人企业在展示机器人手机装机质检产线。(新华社记者 鞠焕宗 摄)



记者在制作早餐。(新华社 银河通用的一台机器人)



▲小米公司的一台人形机器人为参观者送花。(新华社记者 鞠焕宗 摄)



机器人“调酒师”在调酒。(新华社记者 张晨霖 摄)

