

CHINA INTERNATIONAL INDUSTRY FAIR

CIIF 2026

2026 工博会 机器人产业观察报告

从新品、技术路线到真实工业应用

研究问题：哪些能力正在变成可以应用、可以交付、可以持续发展的产品？

2026.10.12-10.16 · 上海

更新日期 2026.10.16



ABB IRB 1700ID 焊接演示工位

现场实拍 [S02]

工业臂、移动双臂、一体关节与客户验证

这些是本报告案例支持的观察，不是对全行业规模化的认定。

01

固定工位继续升级

ABB IRB 1700ID 改进内部走线；越疆把接触、速度与连续工艺分成 VEGA、PULSA、CRH 三条路线。[S02、05]

02

移动操作开始细分任务

Kargo50 给出重载规格；新松 BR-MR73A 展示紧配合上料与车锁检测。同样底盘加双臂，解决的问题不同。[S06、09]

03

关键部件走向集成

KGU、HarmoCore 与威灵关节把传动、驱动、感知和接口一起设计。集成价值要回到温升、维护和安装条件。[S13、26、32]

04

使用证据比外形更重要

G2 在龙旗有具名产线验证记录；多机展示仍缺长周期异常明细。展台能力与客户运行应分开判断。[S08、18、35]

ROBOATLAS 判断 本届样本呈现“任务、系统与使用证据”的竞争；尚不足以确认通用机器人已规模化稳定运行。

[S02] ABB · [S05] 越疆供稿 / 传动网 · [S06] 财闻 · [S09] 新松 · [S13] 中国工博会机器人展 / 机器人大讲堂 · [S18] 艾利特 · [S26] 同川 · [S32] 威灵供稿 · [S35] 大寰

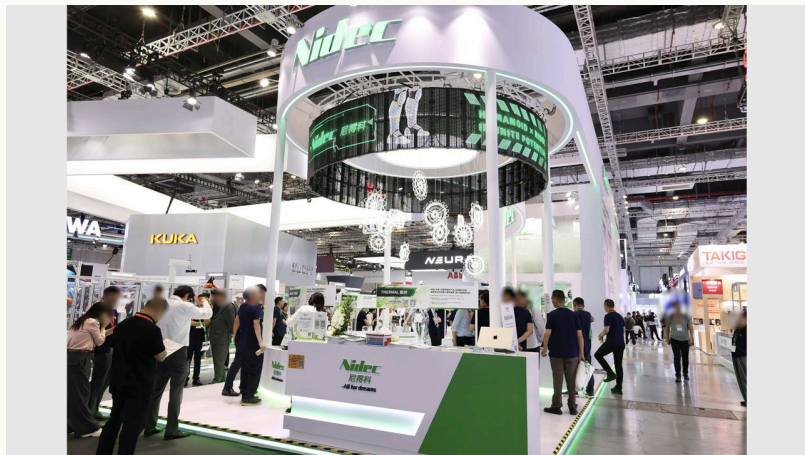
机器人展349家参展单位，覆盖整机、部件与软件

官方展区覆盖工业与协作机器人、移动机器人和智慧物流；人形只是其中一条路线。

349 家

机器人展参展单位 · 7.1H / 8.1H

7.1H列169家、8.1H列180家，合计349家。官方名录截至2026.09.14，现场名单以实际为准。[S39]



尼得科集团展台

现场图 [S25]

整机与工具

ABB / 越疆 / 节卡 / 智元 / 大寰 / SRT

感知与动力

梅卡曼德 / 鑫精诚 / 绿的谐波 / 同川 / 威灵

控制与集成

新松 OneHub / 安川 / 艾利特 Primo

客户工序

装配 → 检测 → 分拣 → 包装 → 物流

ROBOATLAS 判断

报告沿着工业任务串联整机、部件和软件；不以展商数量或机器人外形决定研究权重。

[S23] 工博会机器人展 · [S24] RoboAtlas · [S25] 尼得科 · [S39] 官方展商名录（9月14日版，机器人展，印刷页62—75）

重点产品与阅读页码

按研究主题查找代表产品、案例及对应章节。

研究主题	代表产品 / 案例	阅读页码
01 工业与协作机器人	ABB IRB 1700 / 1700ID；越疆 VEGA 7 / PULSA / CRH；艾利特 CS66F	<u>13-15</u>
02 移动操作	新松 BR-MR73A；智元 G2；节卡 Kargo50；珞石逐星 H	<u>07</u> / <u>12</u> / <u>17</u> / <u>19</u>
03 物流与调度	海豚之星 TPX；赛那德 M 2.0+Pro；新松 OneHub	<u>10</u> / <u>11</u> / <u>16</u> / <u>28</u>
04 关节与传动	绿的谐波 KGU；同川 HarmoCore；威灵电机与减速机；GSA 丝杠	<u>20-24</u>
05 末端工具与感知	大寰 UDH / ADH；SRT 仿生手；梅卡曼德视觉；鑫精诚 XJC	<u>25-27</u>
06 客户案例与采购验证	G2 × 龙旗；ABB × G-TEKT（2021年历史案例）	<u>29-35</u>

继续查阅

完整产品索引见第39页；资料来源与研究口径见第40页。

机器人产线要衔接定位、抓取、加工、检测与转运

一件物料从进入工位到离开产线，要经历看、拿、做、检、送。



ROBOATLAS 判断

方案的价值要按整段流程衡量；某一步的高精度或高速度，不能直接代表最终产量。

[S02] ABB · [S05] 越疆供稿 / 传动网 · [S09] 新松 · [S15] SRT · [S16] 梅卡曼德供稿 / 机器人在线

FPC装配既要测准位置，也要完成可靠插接

软排线、插头和线束会变形，几何位置正确还不等于接触过程可靠。



梅卡曼德 FPC 装配站

截帧 [S16]

梅卡曼德 FPC 工位

本届工作站把 UHP-040-5M 的测量与机械臂插接组合起来。厂商给出的插装成功率超过 99.7%，属于该工位口径。

指标	归属
0.017 mm	相机 XY 分辨率
±1 μm	指定方向重复测量精度
>99.7%	厂商 FPC 工位插装成功率
艾利特 CS66F 另展示光模块插拔与穿扎带；两类工件不同，没有统一测试不能按成功率排名。	

ROBOATLAS 判断 精密装配要同时验收来料偏差、接触控制和最终合格率；相机精度不能代替整站装配误差。

[S16] 梅卡曼德供稿 / 机器人在线 · [S18] 艾利特

新松用移动双臂演示设备上下料和车锁检测

新松把到位、对准、插入和观察放在同一台移动操作机器人上。



新松 BR-MR73A 上下料

截帧 [S09]



新松 BR-MR73A 车锁检测

截帧 [S09]

BR-MR73A · 固晶设备上下料

料盒与入口配合紧，重点在移动到位之后的对准与插入。公开材料展示任务，不提供长期节拍或故障明细。

BR-MR73A · 车锁多视角检测

双臂改变工件姿态，头部与腕部相机观察不同方向。抓取动作和检测顺序需要协调。

ROBOATLAS 判断 从“运到设备旁”到“交给设备处理”多了精细操作这一关；本页证据为本届公开展示。

[S09] 新松

连续工艺：CRH运动展示与艾利特焊接方案

连续工艺的变化不只在轨迹速度，还在走线、恢复和换型。



越疆 CRH 演示

现场图 [S05]

01

越疆 CRH：连续运动

本届调酒演示与产品材料展示平顺运动、内部走线和动作恢复方向。它不能代替实际焊缝或喷涂质量验收。

[S05]

02

艾利特 CWT13 / CWF：焊接方案

企业本届稿介绍视觉识焊缝与地轨联动，面向多品种和大构件。缺少客户工件、工艺窗口与长期良率，保留为方案展示。[S18]

ROBOATLAS 判断 应以焊缝质量、表面一致性、返工和换型时间验收；本轮没有足够打磨/喷涂客户数据，合并研究而不另凑页。

[S05] 越疆供稿 / 传动网 · [S18] 艾利特

包装抓取要分别验证物料损伤、姿态变化与输送跟踪

固定来料、随机堆放、柔软易损物，对视觉、末端工具和动作规划的要求不同。



SRT 柔性执行器
现场图 [S15]

工况	具体案例	核验重点
柔软 / 易损	SRT 柔性执行器	形变、夹持损伤、气源与清洁
不同形状 / 姿态	Primo + CS66F 抓取展示	新物体成功率、失败后恢复
固定输送节拍	ABB IRB 360（技术对照）	输送跟踪、工具与包装工艺

SRT 和艾利特给出本届展项；IRB 360 仅作已有技术路线对照，不算本届新品或本届客户案例。

ROBOATLAS 判断 处理来料变化的能力应单独测试；“能抓到一种物体”不足以证明能覆盖整个包装工序。

[S15] SRT · [S18] 艾利特 · [S37] ABB

厂内物流：车厢装卸、托盘转运、重载与送料

物流机器人的差异，发生在装卸界面、载具和路线条件上。



赛那德展区 · iLoabot-X
现场图 · 非M2.0型号照 [S12]



海豚之星 TPX
产品图 [S13]

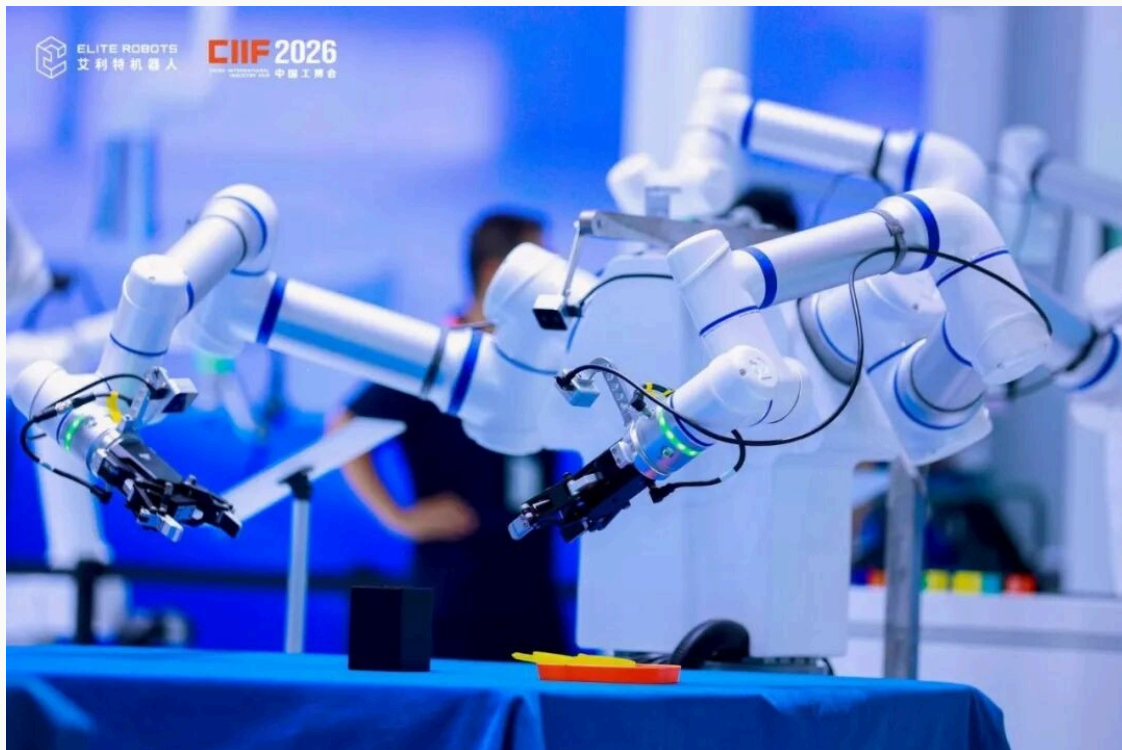
任务	产品 / 方案	本次能确认
车厢装卸	赛那德 M 2.0+Pro	任务衔接方案；图示为展区 iLoabot-X
托盘转运	海豚之星 TPX	潜伏叉取；产品资料，非客户验收
厂区重载	朗誉誉麒麟	参评系列资料；不借用系列最大值给单机
半导体送料	新松多可空地协同	空中与地面设备的任务衔接展示

ROBOATLAS 判断 搬运能力要连同通道、托盘、地面和交接设备验收；四类任务没有统一工况，不能放在一张总榜里。

[S09] 新松 · [S12] 劳动观察 · [S13] 中国工博会机器人展 / 机器人大讲堂

多机器人协作：工序分工与任务调度

艾利特展示跨形态工序，新松 OneHub 展示任务调度；两者解决的是衔接问题。



艾利特 CS66F 双臂展品

现场图 [S18]

拆箱 / 分拣 人形展项

物料转运 轮式展项

取料 / 插拔 复合展项

检测 / 巡检 协作与轮式展项

上图流程按艾利特本届方案整理。OneHub 则以设备状态与任务分配组织物流。未披露异常率与客户整线产量。

ROBOATLAS 判断 系统验收要覆盖等待、接口与故障后的恢复；“多机同台”本身不构成整线提效证据。

[S18] 艾利特 · [S09] 新松

G2、逐星H、夸父5W与Kargo50的使用证据

能完成一次动作、能在客户产线验证、能长期稳定交付，是不同层次的证据。



乐聚夸父工业展项
现场图 [S10]

乐聚本届工业本体为夸父 5W，不能与双足夸父混称。

对象	已有证据	仍缺什么
G2 × 龙旗	具名产线验证、供应方统计	人工干预与故障原始日志
逐星 H × 舍弗勒	珞石称已用于客户工厂	客户确认、数量、连续运行明细
夸父 5W	本届工业任务与现场采访	具名客户工位与可复核成绩
Kargo50	本届新型号与重载规格	该型号独立客户成绩

ROBOATLAS 判断 本报告优先跟进具名工位；未取得验收与连续运行证据的案例，不升级为规模化稳定运行。

[S06] 财闻 · [S10] 财闻 / 东方财富 · [S11] 珞石 · [S35] 大寰

ABB细分规格与走线，越疆按受力和运动任务分工

ABB 把规格与走线细化，越疆按接触、速度和连续工艺分工。



ABB IRB 1700 系列
现场图 · 子版本未标 [S02]

产品	厂商规格 / 能力	研究重点
IRB 1700	12 kg / 1.45 m；10 kg / 1.65 m	标准型，两种组合
IRB 1700ID	同上 + 6 kg / 1.85 m	内走线，三种组合
VEGA 7	7 kg / 725 mm	七轴与受力感知
PULSA	7 / 12 kg 配置	高频动作；转速不等于节拍
CRH	连续工艺路线	平顺、走线与恢复

ROBOATLAS 判断 负载和伸距必须按同一规格配对；新品的意义应由工位适配解释，不拼接全系列最大值。

[S02] ABB · [S03] ABB · [S04] ABB · [S05] 越疆供稿 / 传动网

六轴、SCARA与Delta的结构和适用任务

用同一厂商的具体产品说明结构差异；后两款是技术背景，不声称在本届首发或展出。

01

六轴 · ABB IRB 1700

关节串联，适合需要多方向接近工件的搬运与装配。标准型给出 12 kg/1.45 m 与 10 kg/1.65 m，不能拼成同一版本。[S03]

02

SCARA · ABB IRB 920/920T

面向装配与取放。官方给出 6 kg、450/550/650 mm 版本，选型还要看垂直行程及姿态限制。[S36]

03

Delta · ABB IRB 360

面向高速取放与包装，系列分 1/3/6/8 kg 版本。工作区按直径表达，不能直接与六轴的伸距数字比较。[S37]

统一比较应使用：实际工件 + 工具总重、所需姿态、真实运动路径、节拍与验收条件。本页未给跨结构速度排名。

ROBOATLAS 判断 结构选择取决于任务；参数表先统一单位和测量对象，再谈谁更快、更适合。

[S03] ABB · [S36] ABB · [S37] ABB

VEGA7、CS66F与CRH的插接和运动任务

VEGA 7、CS66F 与 CRH 都涉及柔性，但各自展示的难点不同。



越疆 VEGA 7
产品图 [S05]

产品	本届任务线索	采购前仍应核对
越疆 VEGA 7	插接、受力感知与双臂配合	持续负载、工具、接触容差
艾利特 CS66F	光模块插拔、抓取、穿扎带	工件变化、误插与恢复
越疆 CRH	连续运动与动作恢复	工艺质量、运行条件、停机

机械臂的力控或碰撞感知能力，只是完整工作站的一部分。工具、工件、速度和人员进入方式都需要在具体项目中验证。

ROBOATLAS 判断 协作价值是减少改造与换型负担，同时守住工艺结果；本轮缺少同工况部署成本，不能按宣传排优劣。

[S05] 越疆供稿 / 传动网 · [S18] 艾利特

移动作业系统：叉取、装卸、运输与任务组织

叉取、装卸与调度属于不同层，不应把软件平台和机器人本体混在一列。



ROBOATLAS 判断 移动机器人选型的边界是“完成一次物料交接”；导航到位与任务真正完成，需要分别验收。

[S09] 新松 · [S12] 劳动观察 · [S13] 中国工博会机器人展 / 机器人大讲堂

固定臂、轮式双臂与双足人形的使用条件

固定机械臂、轮式双臂与双足人形，承担的基础代价不同。



珞石逐星 H
现场图 [S11]

结构 / 案例	适配前提	额外负担
固定臂 · IRB 1700	物料可送到固定工位	夹具、送料、工位布置
轮式双臂 · 逐星 H / G2	平整通道、需要跨工位操作	底盘定位、补能、操作与移动衔接
双足人形 · 结构对照	场地确实需要足式通行	平衡、能耗、负载与可靠性验证

本页比较本体结构。P19 将比较完成同一上下料任务的整套方案，两页问题不同。

ROBOATLAS 判断 先证明工位需要移动或双足能力，再承担相应复杂度；本轮没有统一成本和故障数据，不给结构总排名。

[S02] ABB · [S10] 财闻 / 东方财富 · [S11] 珞石 · [S35] 大寰

具身模型、机械臂和控制器分别做什么

把识别、任务理解、操作执行与异常恢复拆开，才能看清模型的实际作用。

理解与感知

Primo：语言、视觉与动作展示

精细操作

CS66F：插拔、线束、抓取

底层执行

YNX1000：控制平台，非具身模型

异常与泛化

缺跨工件、跨工厂公开评测

艾利特原稿介绍 Primo 端侧部署与多形态协作；安川资料介绍 NEXT 与 YNX1000 控制平台。现有资料不足以证明新工件免调试，也未给出模型独立带来的效率增量。

ROBOATLAS 判断 模型名字要对应可观察的任务；机器人本体、控制器与模型不混为同一产品，也不以演示推定通用性。

上下料方案比较：固定臂、协作臂与轮式双臂

这里比较实现任务的方法；把软件、夹具和集成负担一起纳入。

方案 / 真实参照	成立条件	主要投入	验收重点
固定机械臂 + 视觉 / ABB技术路线	工位固定，物料可组织	夹具、视觉标定、离线编程	实际路径、换型时间、合格产出
协作臂 + 力控 / VEGA、CS66F	接触装配或多规格工件	末端、工艺参数、接触调试	误差容忍、损伤、恢复动作
轮式双臂 / BR-MR73A、G2	需要跨工位或设备交互	导航、补能、移动与操作对接	到位后成功率、等待、人工介入

虚拟验证	现场联调	运行组织
ABB RobotStudio：先检查布局与路径	设备接口、夹具与工艺结果	OneHub：任务分配与状态衔接

ROBOATLAS 判断

相同任务不必收敛到相同外形；是否更划算，取决于现场改造、调试、维护与有效产出。

机器人产业链：传动、感知、控制与整机

本图表示功能位置，不表示任何整机已经采购了所列供应商。

动力与传动

威灵电机 / 减速机；KGU；HarmoCore

接触与感知

大寰 / SRT；鑫精诚；梅卡曼德

控制与计算

安川 YNX1000；Primo；OneHub

工艺与整机

ABB；越疆；新松；智元

ROBOATLAS 判断 零部件的价值要回到负载、温升、接触和工艺；同场展出不证明供货关系。

一体化关节：集成功能与维护条件比较

KGU、HarmoCore 和威灵力控关节都把多个功能装进同一总成。



同川 HarmoCore 产品组合
产品图 [S26]



威灵力控一体关节
现场图 [S32]

系列	确认的产品方向	未取得的统一比较数据
绿的谐波 KGU	传动、电机、驱动、编码与制动集成	同工况持续扭矩 / 温升 / 寿命 / 价格
同川 HarmoCore	力位闭环、集成线缆、多安装接口	同上；型号需按技术表逐项选
威灵力控一体关节	本届展项，带力矩感知与控制	同上；本轮未核定子型号

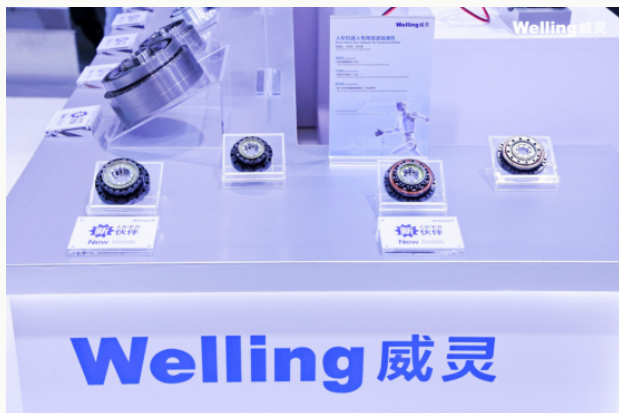
KGU 与 HarmoCore 早于本届已有官方记录。关节轻量化百分比的对照不同，本报告不据此跨品牌排序。

ROBOATLAS 判断 集成减少连接和装配层级，也把散热、维修与替换绑定在一起；选型不能只看峰值扭矩或减重比例。

[S13] 中国工博会机器人展 / 机器人大讲堂 · [S26] 同川 · [S27] 同川 · [S28] 绿的谐波 · [S32] 威灵供稿

谐波与摆线减速器：结构、负载与选型条件

威灵本届同时展示谐波与摆线方向；不能用一个“精度”数字解释所有工况。



威灵谐波减速机

现场图 [S32]



威灵 RV / MC 展品

现场图 [S32]

01

谐波：紧凑与轻量

常见于空间敏感的关节。本届威灵人形专用谐波展项与 HarmoCore 集成方向，都把体积和结构接口作为重点。

02

RV / MC 摆线：承载与冲击

威灵资料区分 MC 与 MCH 应用方向。比较应补上持续负载、冲击、回差变化、刚度与润滑条件。

本轮没有同规格寿命台架原始数据，也未取得各型号公开成交价；不据企业各自测试给技术路线总排名。

ROBOATLAS 判断 减速器要与电机、轴承、输出法兰和整机动作一起选；“路线先进”不能替代项目适配。

[S26] 同川 · [S32] 威灵供稿

无框电机能否持续输出，要连同散热与工作循环验证

无框电机需要嵌入关节，持续输出取决于散热与工作循环。



威灵无框力矩电机
现场图 [S32]

>4.5 倍

威灵供稿：过载能力

60 K

威灵供稿：额定温升

两项均为本届企业资料，具体型号、冷却和负载周期未完整披露，不能与别家不同条件的数值直接比较。

联动项目	要补的证据
电机 + 驱动	电流限制、连续/峰值输出
关节结构	散热路径、编码与线缆接口
整机动作	工作循环、热稳定与降额记录

ROBOATLAS 判断 电机的可用能力要在热稳定后看；过载倍数不能当成长期可用的搬运能力。

GSA直线传动：标准、循环与反向结构

GSA 的本届预告提供直线传动线索；官方资料区分标准、循环和反向结构。

旋转输入 电机与驱动	转为直线运动 GSA RGT / RGTR / RGTI / RGTRI	支承与导向 轴承、导轨、安装基准	工况验收 推力、行程、润滑、精度保持
----------------------------------	--	--	--

产品 / 证据	可确认	不能直接得出的结论
GSA RGT / RGTR	标准与循环式产品方向	系列尺寸覆盖不等于某个机器人关节的规格
GSA RGTI / RGTRI	反向结构，面向紧凑集成	不能只凭结构判断成本或寿命更优
本届预告	主办方供稿关联 CIIF2026	文中展位冲突未采用；未认定已批量交付

未取得同一应用下的轴承型号与寿命数据，因此合并讨论支承条件，不编造本届轴承新品清单。

ROBOATLAS 判断 传动机会既在设计，也在一致性与制造；样本、全系列上限和客户可交付规格应分开。

灵巧手、柔性抓手与平行电爪的任务分工

手指数量、主动动作、接触方式和维护条件，共同决定是否适合任务。



大寰 ADH-5-13
现场图 [S14]



SRT 仿生灵巧手
现场图 · 子型号未标 [S15]

产品	已知结构 / 用途	比较边界
UDH-3-7	3 指 / 7 主动自由度	不同手型不按手指数排名
ADH-5-6 / ADH-5-13	5 指 / 6 或 13 主动自由度	主动自由度不等于总机械关节
雷赛 DH116	5 指 / 11 总自由度 / 6 主动	总与主动口径分开
SRT 柔性抓手	柔顺接触、不规则物体	气源、夹持力与维护
大寰 PGC	G2龙旗验证中的平行电爪	客户案例，未推定具体子型号

ROBOATLAS 判断 五指并非所有工序的必选项；已知夹持任务、工件和运行条件，比外形更能指导末端选型。

[S14] NE时代 · [S15] SRT · [S22] 雷赛 / 灵巧驱控 · [S35] 大寰

ULTRA M与UHP-040-5M：成像与测量指标

ULTRA M 与 UHP-040-5M 解决不同视觉问题，不能互借指标。

01

ULTRA M · 复杂物体成像

透明、薄壁等目标。官方最快 0.08 s 是单帧采集，不包含全部识别、规划与机械动作。

02

UHP-040-5M · 微小位置测量

本届 FPC 工位使用。XY 分辨率 0.017 mm、指定方向重复测量精度 $\pm 1 \mu\text{m}$ ，均不等于整站装配误差。

ROBOATLAS 判断 视觉参数必须保留对象和条件；最终要验收的是工件在实际节拍下的合格处理结果。

六维力、关节扭矩与接触触觉的测量区别

六维力/力矩、关节扭矩和接触面触觉是不同测量对象。



鑫精诚 XJC-D5.5-12.6

产品图 [S13]

对象 / 产品	已核对信息	本轮边界
六维力 / XJC-D5.5-12.6	直径5.5 mm，高12.6 mm	为展前产品图；未比较量程与漂移
关节扭矩 / 威灵力控关节	力控与传感集成展项	采样频率不等于控制带宽
力位闭环 / HarmoCore	嵌入式扭矩感知与控制	仍要按型号和负载核对
触觉阵列	本轮缺少可比产品与任务数据	不以“有力控”推定已有触觉皮肤

ROBOATLAS 判断 小型化解决安装空间，测量质量还涉及量程、串扰、温漂与标定；本页不据尺寸判断整体性能。

[S13] 中国工博会机器人展 / 机器人大讲堂 · [S26] 同川 · [S32] 威灵供稿

控制器管动作，调度分配任务，仿真检查布局路径

控制执行动作，调度组织任务，仿真帮助准备；运行记录才反馈实际结果。



新松 OneHub

截帧 [S09]

控制器

安川 YNX1000：动作与设备控制

模型与推理

Primo：感知、任务与操作展示

调度与接口

OneHub：安排任务和设备交接

仿真与测试

RobotStudio：布局与路径的历史项目对照

ROBOATLAS 判断 这些环节可能减少工程负担，但本轮缺少统一调试工时及数据交易证据，不把它们写成已成熟的新市场。

机器人应用证据：从公开演示到规模化运行

本报告按“这一条主张”的证据分级，同一产品的不同主张可以处于不同状态。

状态	至少需要什么	本报告中的处理
01 公开展示	可追溯展台 / 官方演示	BR-MR73A、CS66F 本届任务
02 企业测试	明确工位、时段、统计口径	G2 龙旗 6月验证；供应方数据
03 客户试点	客户、任务、试点范围有确认	西门子开放场景是计划，不能先算试点完成
04 实际交付	具名客户与交付 / 验收依据	ABBxG-TEKT为2021历史已用案例；非本届新增
05 规模化稳定运行	多项目/多台、连续运行与异常数据	本届新增通用机器人样本未取得充分证据
ROBOATLAS 判断 企业称“已落地”仍需追查具体主张；有产线测试不等于已完成商业验收，更不等于规模化。		

[S09] 新松 · [S18] 艾利特 · [S20] 西门子 · [S35] 大寰 · [S38] ABB

客户案例对照：G2×龙旗与ABB×G-TEKT

具名工位让使用证据具体；案例时间与数据归属必须一并保留。

G2 × 龙旗南昌 · 2026年6月

大寰官方案例明确 PGC 电爪参与平板质检工段，覆盖多媒体、音频、辐射杂散发射与耦合测试。数据来自参与供应方，缺客户验收与异常原始明细。

ABB × G-TEKT · 历史对照（2021）

ABB 具名报道记录 3 台 IRB 360-6/1600、PickMaster 3 与集成商 MES Koshin，用于钢板检测和码放。客户使用证据更具体，但不是 2026 新增部署。

ROBOATLAS 判断 客户名、任务、时间和产品版本应成组出现；供应方案例也要保留未独立核实的部分。

G2案例的连续运行记录与可靠性缺项

运行时长、换油间隔和产品可靠性不是同一个指标。

64 h

G2龙旗公开验证时段 · 供应方口径

20,000 h

ABB标称最长换油间隔

两项不能相互比较：前者描述一次验证记录，后者是维护间隔，也不是无故障运行承诺。

复核项目	G2案例本轮取得情况
停机与原因分布	未取得原始日志
人工接管次数 / 用时	未取得
失败后的恢复方式	未取得完整统计
换型后的再验证	未取得
备件、维护与长期衰减	未取得客户记录

ROBOATLAS 判断

稳定性要以完整运行日志证明；“这次做了多久”不能替代长期故障、维护和恢复数据。

G2案例：作业64,828次，产线产出17,625件

G2 案例有公开数字，可做口径核算；缺少对照条件时，不能直接算提升率。

64,828 次

机器人作业次数

17,625 件

平板产线产品产量

99.99%

任务成功率 · 供应方工位统计

$17,625 \div 64 \approx 275.4$ 件/h

按披露时段计算的产线平均产出；不是单台机器人节拍。

机器人可能多次操作同一件产品，作业次数不能当成平板产量。缺少同工位人工基线、开动时间和干预投入，本报告不计算提效百分比或替代人数。

计算来自 S08 / S35 的同一次历史案例；64 h 采用披露的验证/直播口径，不推断为每台运行64 h。

ROBOATLAS 判断 公开数字可以帮助复核，但只有同任务、同质量、同时间边界的基线，才能证明真正提效。

机器人项目成本：本体、集成、运维与收益

以 G2+PGC、固定机械臂+视觉这两类方案为参照，先建立完整成本范围。

一次性投入 本体+工具 / 夹具+视觉 / 力觉	工程与停线 集成+调试+改造+验收	持续投入 维护+备件+能耗+软件 / 运维	实际收益 新增合格产出+可兑现人工节省
--	---	---	---

计算项	本轮可信公开值	可得结论
整站成交与集成费用	未取得同一客户完整报价	不能从本体价推整站成本
年净节省	人工、停线、维护基线缺失	不能算可信平均回本周期
简单回本期	总投入 ÷ 年净节省（仅净节省为正时）	作为计算框架，当前不填假设值

ROBOATLAS 判断

本轮不能给出可信回本年限；保留缺项比编造行业平均更有用，采购时应补齐整站投入与净收益。

威灵与同川：产能、历史出货与年度目标

上游制造能力在增加，但不能自动换算为通用机器人需求已经兑现。



威灵本届展台
现场图 [S32]

企业披露	口径	本报告如何使用
威灵：年能交付20万台减速机、6万台关节模组	企业产能/交付能力；另有在投	不当成实际出货或机器人装机量
同川：2025年近20万台出货	公司全品类历史口径	不全归给HarmoCore
同川：2026年50万台	企业年度产能目标	不当成已实现规模

量产还要看批次一致性、可追溯质量、备件与客户复购；本轮未取得相应统一数据。

ROBOATLAS 判断

制造准备与商业兑现是两条证据线；产能目标、部件出货和客户稳定运行不能相互替代。

[S27] 同川 · [S31] 美的集团

机器人采购验收：任务、运行、换型、维护与成本

检查项来自前文案例的缺口，适用于现场看样、技术交流和项目评估。

验收项	具体问法	本报告对应案例
任务边界	工件、工具、质量与节拍是否一致？	FPC：厂商工位插装>99.7%，需同工件复测
运行与恢复	干预、停机、失败恢复能否读日志？	G2 × 龙旗：有64 h验证统计，缺完整异常日志
换型与迁移	换工件后需几人、几天、哪些数据？	Primo / 协作臂
交付与维护	谁负责整站验收、备件与故障处理？	KGU / HarmoCore / 整机集成
经济与复购	整站成本、年净节省、复购依据是否齐全？	固定机械臂 + 视觉 / 轮式双臂

以上为 RoboAtlas 研究建议，不代表这些产品已通过本表验收；缺少证据的项应记为“待核”，不能用宣传词替代。

ROBOATLAS 判断 采购应拿同一工件和真实约束做验证，把演示成功转换为可写入项目验收的指标。

[S09] 新松 · [S16] 梅卡曼德供稿 / 机器人在线 · [S18] 艾利特 · [S26] 同川 · [S35] 大寰

四项产业观察：工艺、移动操作、关节与客户验证

结论只覆盖本报告所查案例；没有对应证据的市场推断不写成事实。

观察	前文依据	什么可能推翻 / 限制判断
产品按工序难点细分	ABB走线；越疆三条路线 · P13–15	若改进不能转化为实际工艺与运维收益
移动与操作逐步衔接	新松上料/检测；物流调度 · P07/10–11	若等待、干预与补能抵消任务价值
部件集成连接整机工程	HarmoCore、KGU、威灵 · P20–23	若热、寿命和维修成本并未改善
使用证据成为核心分界	G2具名验证；多机仍多为展示 · P29–34	若后续缺客户复购或连续运行支撑
ROBOATLAS 判断 当前更能确认的是能力与工程问题在细分，不能由这些样本直接推出行业已完成规模化商业拐点。		

[S02] ABB · [S05] 越疆供稿 / 传动网 · [S09] 新松 · [S26] 同川 · [S32] 威灵供稿 · [S35] 大寰

五项待验证问题：模型迁移、双足、手型、关节与订单

本轮未取得以下关键对照证据；下一条证据应去哪里找，要写清楚。

01

“通用模型”能否迁移

Primo 的新工件、光照和工厂迁移缺一公开评测，展台任务不能覆盖全部分布变化。[S18]

02

双足是否带来净价值

本届多组工业任务采用轮式。还缺同任务下双足相对轮式的收益与可靠性数据。[S10、11]

03

高自由度手是否更合算

大寰不同手型与PGC案例说明任务分工；主动自由度不直接等于成功率或经济性。[S14、35]

04

轻量关节能否长期稳输出

HarmoCore、威灵缺本报告可比工况下的持续扭矩、热与寿命原始对照。[S26、32]

05

产能是否对应真实订单

威灵与同川披露的能力、目标和历史出货口径不同，无法推算新型机器人实际需求。[S27、31]

ROBOATLAS 判断 上述未知需要可重复任务、长期日志、客户确认和成本数据来回答，不能靠增加展会演示数量消除。

[S10] 财闻 / 东方财富 · [S11] 珞石 · [S14] NE时代 · [S18] 艾利特 · [S26] 同川 · [S27] 同川 · [S31] 美的集团 · [S32] 威灵供稿 · [S35] 大寰

后续判断要看客户交付、连续运行和复购记录

从 2026年10月起，按同一任务连续记录，观察产品是否跨过下一道门槛。

对象	具体跟踪线索	看到什么才更新判断
整机	G2、BR-MR73A、Kargo50、逐星H	具名客户、交付型号、干预/停机与复购
零部件	KGU、HarmoCore、威灵、GSA	明确销售型号、同工况寿命、批次一致性、交期
软件与模型	Primo、YNX1000、OneHub	现场调试工时、迁移成本、异常恢复的前后对照
集成商 / 场景方	西门子开放5厂6类场景计划	真正启动的项目、测试边界、验收与后续使用
采购团队	固定工位与移动双臂方案	完整成本、合格产出、可兑现节省与服务责任
ROBOATLAS 判断 若未来一年仍缺运行和经济证据，应下调商业成熟判断；若形成可重复客户结果，再逐级更新。		

[S09] 新松 · [S20] 西门子 · [S26] 同川 · [S31] 美的集团 · [S35] 大寰

本报告34项产品与方案索引

按研究条目分组；系列、型号、方案分别标明，不以配置数量凑产品数。

公司 / 产品	公开状态	页码
ABB · IRB1700 / 1700ID	本届新品 [S02]	13–14
越疆 · VEGA7	本届发布 [S05]	13/15
越疆 · PULSA	本届发布 [S05]	13
越疆 · CRH	本届发布 [S05]	08/15
节卡 · Kargo50	本届新型号 [S06]	12
智元 · G2	既有产品；客户验证 [S35]	12/30–32
新松 · BR–MR73A	本届任务展示 [S09]	07/19
乐聚 · 夸父5W	本届工业展项 [S10]	12
珞石 · 逐星H	本届任务展示 [S11]	12/17
赛那德 · M2.0 / Pro	既有产品/本届方案 [S12]	10/16
海豚之星 · TPX	参评产品资料 [S13]	10/16
朗誉 · 誉麒麟	参评系列资料 [S13]	10
新松多可 · 空地协同方案	本届任务展示 [S09]	10/16
大寰 · UDH–3–7	本届手型资料 [S14]	25
大寰 · ADH–5–6 / ADH–5–13	本届手型资料 [S14]	25
雷赛灵巧驱控 · DH116	既有产品技术对照 [S22]	25
SRT · 柔性执行器 / 仿生手	本届展项；子型未标 [S15]	09/25

公司 / 产品	公开状态	页码
鑫精诚 · XJC–D5.5–12.6	参评产品资料 [S13]	27
绿的谐波 · KGU	参评资料；早于本届 [S13]	21
同川 · HarmoCore	参评资料；2025已发 [S27]	21
威灵 · 力控一体关节	本届展项；子型待核 [S32]	21/27
威灵 · 无框力矩电机	本届展项；系列 [S32]	23
威灵 · 谐波 / RV&MC减速机	本届系列展项 [S32]	22
GSA · RGT / RGTR / RGTI / RGTRI	本届预告；结构组 [S29]	24
梅卡曼德 · ULTRA M	既有发布；本届参评 [S17]	26
梅卡曼德 · UHP–040–5M	本届FPC工位 [S16]	06/26
艾利特 · CS66F	本届任务展示 [S18]	06/15/18
艾利特 · Primo	本届模型方案 [S18]	11/18
艾利特 · CWT13 / CWF	本届焊接方案 [S18]	08
新松 · OneHub	本届系统展示 [S09]	11/16/28
安川 · NEXT / YNX1000	本届控制平台资料 [S19]	18/28
大寰 · PGC系列	历史客户验证；非本届确认 [S35]	25/30
ABB · IRB920/920T；IRB360	既有技术背景；非本届确认 [S36]	14
ABB · RobotStudio / PickMaster3	2021具名客户历史对照 [S38]	19/28/30

ROBOATLAS 判断 参评不等于获奖或现场展出；本届发布、既有参展、历史案例与技术背景分别标注。

[S13] 中国工博会机器人展 / 机器人大讲堂 · [S24] RoboAtlas

研究口径、资料来源、图片日期与使用限制

资料截至 2026.10.15；当日仍在展期，本报告不是闭幕后完整统计。

01 研究方法

按任务提出研究问题，再筛选有可核对图片、参数或使用记录的代表案例。企业测试保留归属，编辑判断单独标出；缺项写“未取得”，不记为零。

02 样本与统计范围

本报告34个研究分组。官方机器人展名录（7.1H、8.1H）列349家参展单位，名录截至2026.09.14，现场名单以实际为准。[S39]

03 图片与日期

现场照片、产品图和动态图截帧分别标注。新增同川图为官方产品图；新华社G2图明确10月12日，其余未披露拍摄日不推断。未使用WRC历史图占位。

04 用途与限制

新闻图片仅用于内部审阅，版权归原权利人；注明出处不等于获得商业公开发布授权。完整逐图记录、事实来源与删并说明随包提供。

ROBOATLAS 判断 报告用于形成可追查的研究问题；个别产品缺精确现场图、客户验收或价格数据，均按已知范围呈现。

工博会机器人产业观察

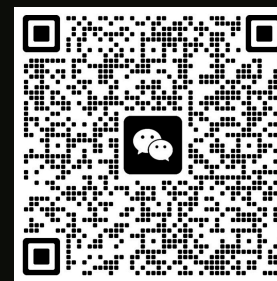
持续更新在 ROBOATLAS.AI

ROBOATLAS.AI 是面向机器人产业的研究与数据机构，持续整理全球机器人公司、产品、模型、关键参数与场景进展，帮助从业者快速建立可比较的产业认知。

roboatlas.ai

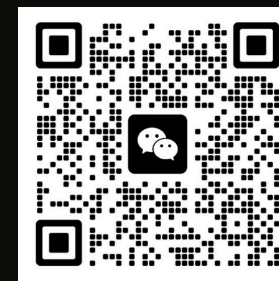
行业交流、产品补充与合作联系

打开 CIIF 2026 专题 ↗



微信群二维码

加入行业读者群



联系人二维码

报告咨询，产品补充

持续更新

工博会观察 | 公司 | 产品 | 参数 | 模型 | 场景