

具身知能 (Embodied AI) の最前線：中国「自変量ロボット (X Square Robot)」の戦略と技術

4大テック企業との戦略的シナジー・マトリクス



100億元 (約2300億円) 超の評価額

シリーズBでシャオミと紅杉中国から約480億円を調達し、中国インターネット界の4大巨頭すべてから出資を受ける異例の体制を確立しました。

各プラットフォームとの強力な補完関係

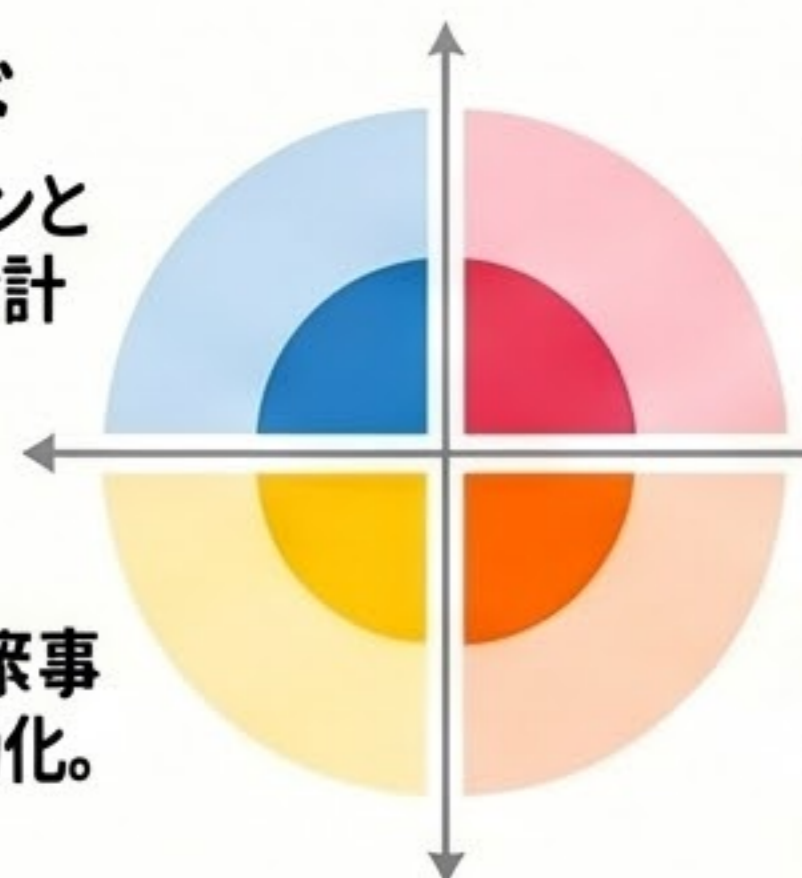
アリババ (AIインフラ)、バイトダンス (マルチモーダル動画データ)、集団 (生活サービスの自動化)、シャオミ (製造サプライチェーン) と連携し、垂直統合型の成長を目指しています。

● アリババクラウド

物理世界のシミュレーションとモデル訓練に必要な膨大な計算資源の提供。

● 美团 (Meituan)

配送のラストワンマイルや家事代行サービスの物理的自動化。

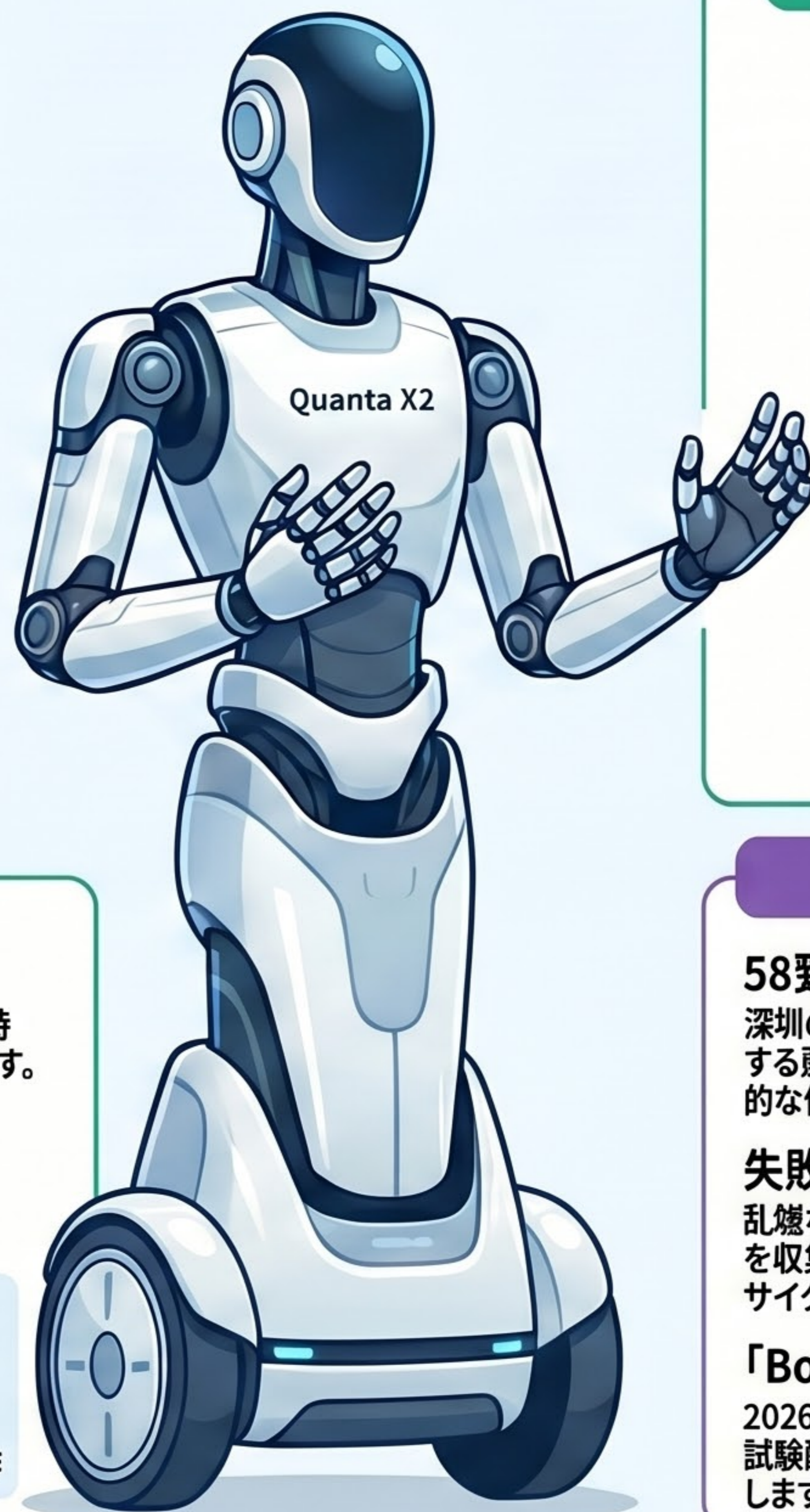


● バイトダンス

動画データエコシステムを活用した、視覚・言語・動作の次世代インタラクション。

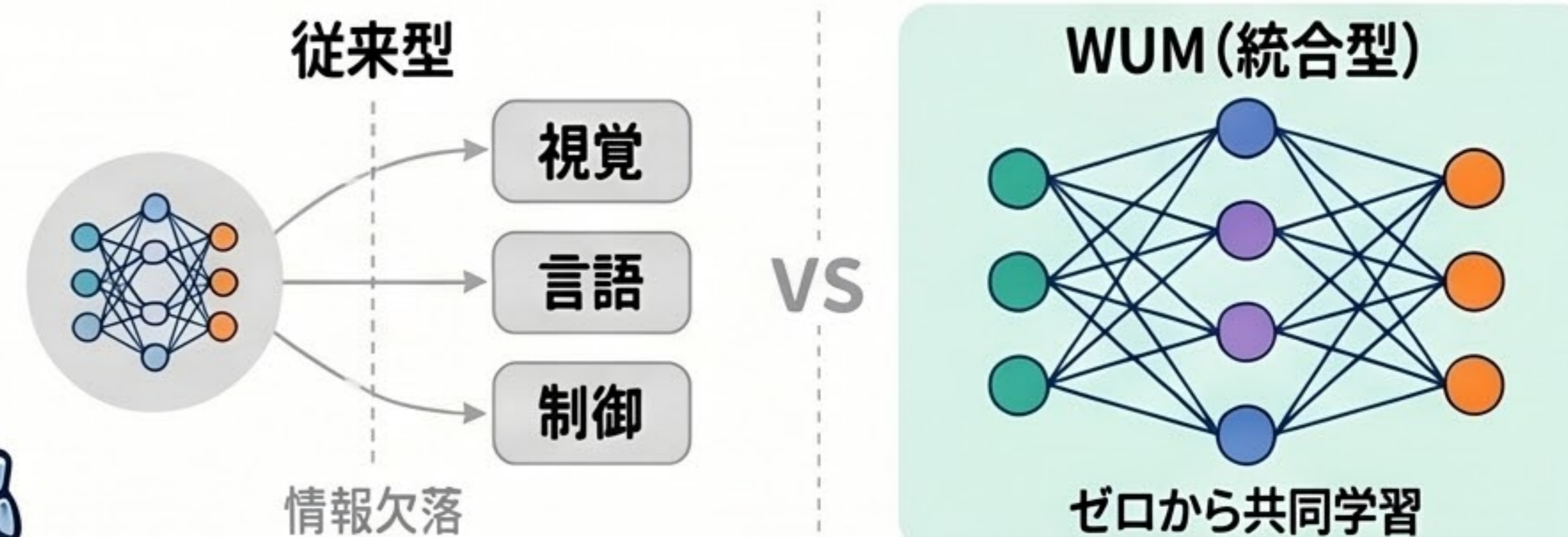
● シャオミ (Xiaomi)

EV工場での柔軟な組み立て工程への投入と、量産化によるコストダウン。



技術の核：統合型「World Unified Model (WUM)」

従来の「モジュール型」から「ネイティブ統合型」へ



「物理予測」の内在化

重力、摩擦、衝突力学などの物理法則をデータを通じて理解しており、未知の物体を操作する際も適切な力加源を推論できます。

身体的思考連鎖 (Embodied CoT)

行動前に数手先を推論して計画を立てる能力により、ジッパーの開閉や衣服の折りたたみなどの複雑な多段階作業を可能にします。

ハードウェア：実用主義の「車輪型」ヒューマノイド



なぜ二足歩行ではなく「車輪型」か

階段より「フラットな床での安定性」と「省電力」を優先。歩行維持の計算リソースを、ミリ単位の精緻な両手操作に全振りしています。

主力モデル「Quanta X2」

身長172cm, 62自由度を持ち、30自由度の器用な手「ArtiXon Hand」で人間同等のリーチと操作性を実現しています。

全身自由度：62 DoF	人間の動きを高度に模倣
片腕積載量：6 kg	家庭内の重い食器や日用品の移動に十分
エンドエフェクタ：ArtiXon Hand (5指)	触覚フィードバックによる繊細な操作

商業化：データ・フライホイールの構築

58到家との提携による「家庭清掃サービス」

深圳の一般家庭で、人間の清掃員とロボットが協働する農業サービスを開始。3時間149元という現実的な価格で展開しています。

失敗から学ぶ「データ・フライホイール」

乱雑な実世界での「エラー」と「人間の介入データ」を収集し、WALL-B基盤モデルを自己進化させるサイクルを確立しました。

「Bot to Family」計画

2026年5月末までに、実際の家庭へのロボット単独試験配備を開始し、完全な家庭用インフラ化を目指します。

