

中国発フィジカルAI SynapX調査報告

Executive summary

SynapXは、2026年初頭に対外的に姿を現した中国のフィジカルAIスタートアップで、公開情報では「物理AGI」を使命に掲げ、「持続的に自己進化する具身知能の生産力」をつくと説明している。公開資金調達は少なくとも二度確認でき、2026年3月に約5000万ドル規模の初回調達、同年4月に新加坡系VCのK3による「数億元」規模の戦略投資が報じられている。技術の中心は、SYNTHと呼ばれる全体アーキテクチャで、操作知能のSYNAction、物理世界理解のSYNWorld、データ基盤のSYNDataから成る。対外資料では会社成立時期を「2026年1月」とする一方、法人登記ベースでは2025年12月2日設立の北京法人が参照されており、この点は厳密には整理が必要である。 ¹

現時点のSynapXは、少なくとも公開済みの証拠ベースでは、**完成したロボット製品を売る企業**というより、**ロボットの頭脳・世界モデル・マルチモーダル物理データ基盤を構築する企業**として理解するのが最も正確である。公開されたセンサーモダリティは視覚・力覚・触覚で、OPDSという全モーダル物理データシステムの存在が明示されているが、自社ロボット本体の型番、自由度、アクチュエータ仕様、オンボード計算機、OS/ミドルウェア、価格表、量産出荷情報は公開資料からは確認できない。 ²

強みは明確で、創業チームが自動運転・AIチップ・量産実装の文脈で経験を持つこと、物理操作を前提に視覚偏重ではなく視覚・力・触覚を統合しようとしていること、そして初期から大型資本と産業パートナーを確保していることである。さらに、ICRA 2026公式大会であるAGIBOT World ChallengeのReasoning to Action部門オンライン段階で、中国1位・世界2位と報じられており、少なくとも競技的な性能シグナルはある。他方で、査読論文、公開特許、再現可能なコード、独立第三者による安全評価、顧客導入事例、失敗事例、公開デモ映像の厚みでは、まだ情報が薄い。 ³

比較的近い位置にいるのは、ハードウェア企業というより、Physical Intelligence ⁴ や Google DeepMind ⁵ のような**モデル・データ中心の物理知能プレイヤー**である。一方で、Boston Dynamics ⁶ や Agility Robotics ⁷ のような実運用志向企業と比べると、商業化の成熟度はまだ初期段階にある。中国勢の中でも、AGIBOT ⁸ はデータセット、競技、基盤モデル、ロボット本体を揃えつつあり、SynapXにとっては最も厳しい比較対象の一つである。SynapXは「有望な新興勢力」だが、2026年5月時点では「業界標準を確立した確立済みリーダー」とまでは言いにくい。 ⁹

投資・事業の観点では、SynapXの勝ち筋は、ロボット本体で大規模量産競争に正面から入ることよりも、**ロボットOEMやTierに組み込まれる基盤モデル/データ/評価基盤レイヤー**になることにあるように見える。ただし、その場合でも、継続学習用のデータ権利、安全更新ガバナンス、ハードウェア抽象化、クロスエンボディメント性能、実顧客でのROI証明が不可欠である。公開情報だけで見ると、SynapXは「技術構想と資本調達は非常に強いが、製品実証と透明性が次の壁」という段階にある。 ¹⁰

SynapXの全体像

まず前提として、SynapX固有の一次ソースはまだ薄い。今回確認できた最も“公式に近い”技術発表は、CSDN上の「官方首发」記事だが、同ページ自体には内容未検証である旨の免責も付されている。そのため、本報告では**企業発表の媒体転載＝準一次情報**、投資・業界メディア報道＝**二次情報**として峻別し、断定を避ける。これは、SynapXの評価において**情報非対称性そのものが重要なデューデリジェンス論点**であることを意味する。 ¹¹

項目	現時点で確認できる内容
開発主体	SynapXの中国語名称は章魚動力。主要な登記主体として北京章魚靈動科技 ¹² が参照されており、法人設立日は2025-12-02と報じられる。一方、対外発表では「2026年1月成立」と説明される。したがって、 法人成立と対外ローンチ月がズレている可能性が高い 。 ¹³
創業者・主要メンバー	創業者兼CEOは都大龍 ¹⁴ 。公開報道では共同創業者として、端到端AI・世界モデルに強い梁柱錦 ¹⁵ 、資本戦略を担ってきた潘楊家一 ¹⁶ 、チップ/産業化経験を持つ樊慶元 ¹⁷ が挙げられる。都大龍は清華大学 ¹⁸ の博士課程系統、中国科学院計算技術研究所 ¹⁹ 修士、元百度 ²⁰ 、元 Horizon Robotics ²¹ 、元 鑑智機器人 ²² CTOとされる。 ²³
ミッション・ビジョン	公開資料では「物理AGI」「持続的に自己進化する具身智能生産力」「より繁栄し豊かな未来の創造」が中核表現である。報道では「物理AI版チューリングテスト」の攻略も掲げる。 ²⁴
公開資金調達	2026-03-20に約5000万ドルの初回調達。投資家として GL Ventures ²⁵ 、小米 ²⁶ の戦略投資部門、順為資本 ²⁷ 、線性資本 ²⁸ 、Horizon Roboticsが並ぶ。2026-04-10には K3 ²⁹ が数億元規模の戦略投資を主導し、既存株主も継続追加投資したと報じられる。 正確な累計調達額は未公開 。 ³⁰
公開プロダクト/サービス	SKU化された量産ロボット製品は確認できない。公開されているのは、SYNTH全体アーキテクチャ、SYNAction、SYNWorld、SYNData、およびOPDSである。さらに、2026-04には無問智科 ³¹ と高品質データセット、データ閉ループ、仮想訓練・検証、シナリオ共創で提携した。つまり、現時点の公開ポートフォリオは モデル/データ/基盤寄り である。 ³²
外部検証	ICRA 2026のAGIBOT World Challenge Reasoning to Action部門オンライン段階で、中国1位・世界2位と報じられた。公開二次ソースでは、首位GreenVLAに次ぐ0.848のスコアとされるが、 スコア数値の一次確認は困難 で、順位情報の方が信頼しやすい。 ³³

公開情報を時系列で整理すると、SynapXは「登記 → 公開ローンチ → 初回資金調達と技術公開 → データ/シナリオ提携 → 競技結果で外部シグナル獲得」という順に前進している。設立から競技ランク獲得までのスピードは極めて速い。³⁴

timeline

- title SynapXの公開マイルストーン
- 2025-12-02 : 登記ベースの法人成立
- 2026-01 : 対外公表上の創業時期
- 2026-03-20 : 約5000万ドルの初回調達公表
 - : SYNTH / REMA / VFT-WFM / OPDS を公開
- 2026-04-10 : K3による数億元の戦略投資公表
- 2026-04-14 : 無問智科との全面戦略協業公表
- 2026-04-27 : ICRA 2026公式大会で中国1位・世界2位と公表

技術的基盤

SynapXが公開しているSYNTHは、単独モデル名ではなく、**操作知能・世界理解・データ基盤の三層を一体運用する技術体系**として説明されている。要するに、SynapXの思想は「巨大モデル単体」ではなく、「データ取得方法、物理世界表現、階層型実行アーキテクチャを同時設計する」ことにある。これは、現在のフィジカルAIが抱える「認識は賢いが操作が不安定」「シミュレーションでは動くが現場で壊れる」という断絶を意識した設計だと読める。³⁵

公開情報にもとづく技術ループを図にすると、概ね以下ようになる。これは企業資料をそのまま写したのではなく、SYNAction・SYNWorld・SYNData・提携先とのデータ閉ループ記述をもとに**構造を再構成した図**である。 36

flowchart LR

```
A[OPDS<br/>視覚・力覚・触覚の取得/生成]
B[SYNWorld / VFT-WFM<br/>物理世界表現の統合]
C[SYNAction / REMA<br/>System 2 → 1 → 0]
D[実行・評価]
E[タスク-データ閉ループ]
A --> B --> C --> D --> E --> A
```

SYNActionとREMA

SYNActionでは、REMAという「分類・多尺度」の端到端操作アーキテクチャが説明されている。公開説明によれば、低頻度のSystem 2がタスク理解・認知推論・高位計画、中頻度のSystem 1が動作方策生成、高頻度のSystem 0が低レベル制御と精密相互作用を担う。これは一般的な言葉に直すと、**計画・方策・制御を統合した階層型時空間アーキテクチャ**である。特に「周波数分離」を前面に出している点は、言語モデル由来の遅い推論と、ロボット制御に必要な速いフィードバックのあいだを埋めようとしていることを示唆する。

11

ただし、REMAについて公開されていない情報も多い。たとえば、ベースモデルの種類、トークナイザ/アクショントークン設計、ポリシー出力形式、訓練損失、模倣学習と強化学習の配分、周波数ごとのサンプリングレート、実機制御周期、検証ベンチマークは開示されていない。したがって、**概念としては有望でも、再現可能性の観点ではまだ初期段階**と評価すべきである。 11

SYNWorldとVFT-WFM

SYNWorldは、視覚・力・触覚を統合するVFT-WFMと説明されている。ここで重要なのは、SynapXが「世界モデル」を単なる映像予測や3D再構成ではなく、**接触、作用力、操作ダイナミクスまで含む物理的世界表現**として位置づけている点である。ロボットの失敗の多くは「見えているのに掴めない」「場所は合っているのに力加減が合わない」ことに由来するため、この方向性自体はフィジカルAIの要点を突いている。 35

一方で、VFT-WFMにも未公開部分が多い。視覚表現が2D主体か3D主体か、力覚・触覚がどの粒度で埋め込まれるか、未来予測型世界モデルなのか状態推定重視なのか、行動条件付き動画生成なのか、接触イベントを離散化して扱うのか、といった実装選択は見えない。つまり、**コンセプトは先進的だが、論文・特許・コードがないため技術的深さを精査しにくい**。 11

SYNDataとOPDS

SYNDataの中核であるOPDS (Omni-modal Physical Data System) は、SynapXが対外的に最も差別化している領域である。公開説明では「AI as a Sensor」という表現を用い、独自ハードウェア設計とAIアルゴリズムによって、視覚・力覚・触覚の物理信号を高精度に収集し、さらに大規模生成するという。ここでのメッセージは、単にセンサーを増やすのではなく、**センシングそのものをAIで補完・拡張・生成し、学習データ飛車輪を加速する**というものだ。 35

しかし、OPDSについても、センサー実装の具体像は未公開である。使用するカメラ構成、力覚センサーの位置、触覚素子の分解能、サンプリングレート、校正方法、生成データの信頼性保証、合成/実データ比率、ドメインギャップ対策、データラベル設計、プライバシー処理などは明かされていない。とくに家庭や人の近

接領域を狙うなら、センサー品質だけでなく、**データ権利・匿名化・安全監査まで含めた運用設計**が不可欠になる。 37

自己進化の定義と実装

SynapXは「自己進化」という強い言葉を使っているが、公開資料から読み取れる限り、その意味は**データ閉ループを通じた継続改善**であって、ロボットが完全自律で自己改変コードを書き換える類の強い自己改造ではない可能性が高い。36Kr Japanの記事は「ロボットが自律的に進化できる仕組み」と要約し、提携発表は「高品質データセット建設」「データ閉ループ能力建設」「仮想訓練と検証」「場景落地」を掲げる。これらを合わせると、自己進化の実装イメージは、**運用 → データ収集 → モデル更新 → 再配置**のフライホイール型継続学習だと解釈するのが妥当である。これは公開文書に基づく推論である。 38

逆に言えば、現時点では、オンライン継続学習の頻度、デプロイ先での重み更新有無、人間承認の位置、安全柵、ロールバック、失敗データの重み付け、モデル・データ版管理といった**自己進化を安全に運用するためのMLOps/RobOps設計**は公開されていない。ここは投資家・顧客・規制当局が最も確認すべき点の一つである。 39

論文・特許・ソフトウェアスタック

最も重要なギャップの一つが、公開研究資産の少なさである。今回確認したSynapX関連の企業発表・媒体転載・業界報道では、REMA、VFT-WFM、OPDSという名称と概念説明は見つかるが、**査読論文名、arXivリンク、特許番号、GitHubリポジトリ、SDKドキュメント、API仕様**は示されていない。したがって、SynapX固有の“技術的裏付け資産”は、2026年5月時点ではまだ非公開段階にあると見るべきである。 35

実装と評価

公開情報から確認できる実装・評価のエビデンスは、大きく分けて三種類ある。第一に、SYNTHアーキテクチャの概念公開。第二に、無問智科との戦略提携によるデータセット・シミュレーション・検証・場景連携。第三に、AGIBOT World Challengeでの競技成績である。言い換えれば、「**企業説明**」「**パートナーシップ**」「**競技結果**」はあるが、「**顧客本番**」「**量産稼働**」「**事故報告**」は見えない。 40

AGIBOT World Challenge自体は、AGIBOT側の公式説明によれば、Reasoning to Action部門でオンラインとオフライン実機段階を持ち、物流、工業、スーパー、飲食、家庭といった実運用を意識した10種類のタスクを、G2ロボット・AGIBOT WORLDデータセット・Genie Sim 3.0の上で評価する設計である。これは“本当に幅広い現場で使えるか”を測る完全な独立ベンチマークではないが、少なくとも**長期操作・両腕協調・オープンボキャブラリ理解・Sim2Real**を含むため、単純な把持課題よりはかなり現実寄りである。 41

SynapXは、この公式大会のオンライン段階で中国1位・世界2位に入ると複数の業界メディアが報じている。公開二次ソースでは、首位GreenVLAが0.885、SynapXが0.848とされ、27の国・地域から526チームが参加したという。もっとも、**公式リーダーボードの機械可読な一次掲載は今回の取得経路では確認が難しく**、スコア数値については二次ソース依存であるため、私は順位情報を主証拠、細かな数値は準証拠として扱う。 33

無問智科との提携は、SynapXの実装能力を推測するうえで重要である。提携内容は、高品質データセット建設、データ閉ループ能力、シミュレーション訓練とテスト検証、シナリオ実装エコシステムの共創とされている。これは、SynapXが単なる研究モデルではなく、**データ→訓練→検証→場景実装**の産業化パイプラインを意識していることを示す。とはいえ、提携先企業名が示されても、顧客名、契約規模、稼働時間、タスク成功率、故障率などの運用KPIは公開されていない。 42

結論として、SynapXの評価は「ゼロではないが、まだ薄い」。競技実績は心強いが、競技は競技であり、量産現場のSLAや安全遵守とは別物である。公開資料だけで言えば、SynapXは“研究構想だけの会社”ではなくなりつつあるが、“実証済み商用基盤会社”ともまだ言えない。この中間地帯にいる。 43

公開情報の有無を整理すると、現在のデューデリジェンスは次のようになる。

項目	確認できたこと	確認できないこと
デモ・動画	アーキテクチャ図、提携発表、競技結果の報道はある。 40	単独の公式デモ動画、長回シタスク、失敗再試行、異常時挙動の公開は乏しい。
ベンチマーク	AGIBOT Challengeで上位入賞という外部シグナルがある。 33	クロスエンボディメント比較、独立研究機関の非自社系ベンチマークは未確認。
実世界適用	戦略提携でデータ/訓練/検証/場景の連携がある。 44	顧客名、量産ライン、家庭PoC、導入台数、稼働率、費用対効果は未開示。
制約・失敗事例	公開情報の少なさ自体が制約として把握できる。	明示的な失敗ケース、事故報告、フォールバック設計、人的監督要件は未開示。

比較分析

比較の軸を先に明確にすると、SynapXは**ロボット本体の完成度で勝負する企業群**ではなく、**モデル・データ・世界理解を中心にしたフィジカルAI基盤企業群**に近い。ただし、公開情報量が少ないため、技術コンセプトは先進的でも、透明性・再現性・商業化成熟度では先行プレイヤーに見劣りする。以下の表は、SynapXを主要な他プレイヤーと同じフレームで並べたものである。 45

企業・組織	中核アプローチ	学習手法	ハード戦略	主用途	商業化状況	強み	弱み・制約	主な根拠
SynapX	REMA + VFT-WFM + OPDS からなる SYNTH。モデル/世界理解/データの統合。	階層型端到端操作、視・力・触統合、データ閉ループ型継続改善とみられる。	自社ボデイ仕様は未公開。センサーは視覚・力覚・触覚を明示。	汎用操作、物理AI基盤、データ/検証基盤。	資金調達・提携・競技実績はあるが、量産製品の公開はない。	方向性が明確、初期資本が厚い、競技結果がある。	透明性不足、論文/特許/顧客事例不足、ハード依存関係が見えない。	40

企業・組織	中核アプローチ	学習手法	ハード戦略	主用途	商業化状況	強み	弱み・制約	主な根拠
OpenAI ⁴⁶ Robotics	Dactyl、sim-to-real、ADR、one-shot imitation などアルゴリズム主導。	強化学習、ドメインランダム化、ワンショット模倣学習。	Shadow HandやFetch等の研究プラットフォーム活用。	研究用ロボティクス、巧緻操作、学習転移。	歴史的には重要だが、現時点で独立した商用ロボット事業は公開されていない。	sim-to-realの象徴的成果、ADRなど方法論の影響が大きい。	現在の商用プレゼンスは薄く、比較対象としては“歴史的ベースライン”に近い。	⁴⁷
Google DeepMind	Gemini Robotics / Gemini Robotics-ER。大規模基盤モデルをロボットへ拡張。	VLA、空間推論、コード生成、オンデバイス微調整。	主学習は双腕ALOHA 2、他形態にも適応。Apptronik ⁴⁸ とヒューマノイド協業。	汎用操作、対話的ロボット支援、複雑手作業。	信頼されたテストと実装検証段階。	一般化・対話性・器用さの三本柱が強く、2x~3x級の改善を示す。	実運用の広範な顧客公開はまだ限定的。	⁴⁹
Boston Dynamics	Atlas/Stretch/Spotを軸に、AIと高機動ハードを統合。	強化学習も導入、フリート学習、企業ワークフロー統合。	独自ハード強い。Atlasは電動ヒューマノイド、Stretchは物流向け。	物流、資産点検、産業オートメーション。	Stretchは商用展開済み。Atlasは現代自動車グループ ⁵⁰ で実地試験中。	実機信頼性、現場統合、長年のロボット工学蓄積。	“脳”単体のオープン性は低く、汎用モデル公開は限定的。	⁵¹

企業・組織	中核アプローチ	学習手法	ハード戦略	主用途	商業化状況	強み	弱み・制約	主な根拠
Agility Robotics	Digit + Arc。物流現場で使えるヒューマノイドを明確に狙う。	実環境ナビゲーション、作業学習、AIを実運用で段階導入。	独自ヒューマノイド Digit。工場 RoboFab で量産。	物流・倉庫・施設内搬送。	Digit は“production deployment”と明記され、GXO Logistics ⁵² で10万トート超搬送。	ROI志向が明確で、導入実績が具体的。	用途が物流中心で、家庭や汎用操作の一般性はまだ限定的。	⁵³
Figure AI ⁵⁴	Helix/Helix 02 で全身自律を狙うVLAヒューマノイド。	単一ニューラルシステムによる全身制御、ピクセルからの長期自律。	Figure 03 向けにハード/センサー再設計。	家庭・一般環境・将来の大規模量産。	生産拡大段階。	AIとハードの共同最適化、全身自律への野心が大きい。	公開ベンチマークが限定され、外部比較の透明性に限界。	⁵⁵
Physical Intelligence	あらゆるロボットを一つのモデルで制御する“physical intelligence”路線。	π0。事前学習VLM上のflow matching 型VLA。	ハード非依存のモデル会社。	汎用ロボット基盤モデル。	研究・基盤モデル商用化初期。	SynapX に最も近い“頭脳レイヤー”発想。	実運用実績や産業導入の公開はまだ初期。	⁵⁶

企業・組織	中核アプローチ	学習手法	ハード戦略	主用途	商業化状況	強み	弱み・制約	主な根拠
AGIBOT	AGIBOT World、GO-2、G1/G2、Genie Simまで持つ全栈。	大量実世界データ、推論-行動統合、事後学習/データ帰還ループ。	独自ロボット本体、データセット、シミュレータ、競技運営を保有。	汎用具身知能、産業・サービス・研究。	研究・製品・エコシステムを同時拡張。	データ規模、競技設計、SOTA主張、全体最適の強さ。	評価が自社エコシステム寄り、第三者中立性は要確認。	57
宇樹科技 58	低価格・高可搬性のヒューマノイド/四足を広く展開。	模倣学習+強化学習駆動を明示。	G1/H1/R1等のハード販売が強い。	研究、教育、開発者向け、将来の軽作業。	早期から販売実績があり、価格競争力が高い。	コストと普及力、開発者アクセス。	“汎用物理AI基盤”としての公開モデル透明性はまだ限定的。	59

この比較から見えるのは、SynapXが「Boston Dynamics型の実機完成度競争」ではなく、「Physical Intelligence型の頭脳レイヤー」と「AGIBOT型のデータ飛車輪」のあいだに位置していることだ。差別化余地はあるが、今のままでは**AGIBOTほどのデータ公開/競技整備もなく、DeepMindほどの論文・技術報告の厚みもない**。したがって、SynapXが次に必要なのは、概念の新規性ではなく、**再現可能な公開検証**である。

60

リスク・倫理・規制

フィジカルAIの最大の違いは、間違いが画面上ではなく**物理接触・移動・把持・衝突**として現れることにある。そのため、安全はオプションではなく前提である。産業ロボットの基礎安全規格としては、ISO 10218-1:2025がロボット自体の安全要求、ISO 10218-2:2025がロボットセル・アプリケーション統合を扱う。SynapXが今後、産業現場や人共存空間へ入るなら、モデル性能だけでなく、こうした**機械安全・統合安全への適合設計**が不可欠になる。 61

「自己進化」は魅力的な言葉だが、リスクも大きい。もしSynapXの自己進化が、実運用からのデータ回収と継続再学習を含むなら、データ汚染、分布ずれ、方策ドリフト、報酬ハッキング、誤った接触戦略の強化といった問題が起こりうる。特に接触を伴う操作では、見た目の成功率が高くても“危険なやり方で成功し

た”ケースが混ざりやすい。これはSynapX固有というより、物理AI一般の構造的リスクであるが、SynapXが「自己進化」を看板にする以上、**更新ガバナンスと安全監査の透明性**が通常より重く問われる。ここは公開情報からの分析的推論である。 62

データプライバシーも無視できない。SynapXはOPDSで視覚・力・触覚を扱うと述べており、仮に家庭・職場・店舗・倉庫などに展開するなら、映像から人物や行動が特定される可能性が高い。中国のPIPLは、個人情報処理を適法・必要最小限・明示目的・透明性の原則で行うことを求め、国外からでも中国国内個人向けサービスや行動分析に及ぶ場合は適用される。つまり、SynapX型のマルチモーダル物理データ事業は、技術だけでなく**データ法務オペレーションそのものが競争力**になる。 63

規制の方向性は、中国国内でも具体化し始めている。中国では2026年版の「人形机器人与具身智能标准体系」が公表され、基礎共通、類脳・智算、肢体・部品、整机・システム、応用、安全倫理の6領域で標準化が整理された。さらに、杭州 64 では具身智能ロボット産業促進条例が2026年5月1日に施行された。加えて工信部は、人形ロボットと具身智能について、品質・ネットワーク安全・データ安全・倫理研究を強める方針を示している。つまり中国市場では、**野放図な実験段階から、標準・安全・地方制度を伴う産業化段階へ移る流れ**が見えている。 65

海外展開を考えるなら、欧州連合 66 のAI Actも無視できない。欧州委員会の説明では、有害な操作・欺瞞、脆弱者搾取、社会的スコアリング、無差別顔認識DB拡張などは禁じられる。フィジカルAIは、人間の近傍で認識・判断・行動するため、**AI規制・製品安全規制・データ規制の三重適合**が必要になりやすい。SynapXが本当にグローバル用途を狙うなら、この適合コストは早い段階から織り込む必要がある。 67

最後に、軍事・安全保障上の二重用途性がある。Embodied AIは物流、自律移動、監視、危険環境作業、遠隔作業支援といった用途へ転用しやすい。中国の政府方針や政策研究では、具身智能が戦略的重要技術として位置づけられており、国家安全保障文脈での関心も高い。そのため、SynapXのような企業には、輸出管理、顧客審査、モデル利用制限、データ出境管理を含む**デュアルユース統制**が求められる可能性が高い。

68

市場・事業性と将来展望

市場環境は追い風である。Goldman Sachs Researchは、ヒューマノイドロボットのTAMが2035年に380億ドル、出荷が140万台規模に達しうると見積もる。Capgemini Research Instituteは2026年時点で79%の組織がphysical AIに何らかの形で関与し、27%はすでに導入またはスケール段階にあり、60%の経営層が「従来は不可能・非現実的だった領域でロボット導入を可能にする」と答えた。中国市場でも、2026年最初の100日間で少なくとも269件、345億元の具身AI投資があったと報じられる。要するに、**需要期待、資本期待、政策期待が同時に膨らんでいる**。 69

SynapXの収益化モデルはまだ未公開だが、公開ポジショニングから逆算すると、現実的な選択肢は四つある。第一に、ロボットOEM向けの基盤モデル/SDKライセンス。第二に、OPDSを核とするデータ取得・ラベリング・学習パイプライン提供。第三に、パートナーと組んだシナリオ別ソリューション。第四に、将来的な“robot brain as a service”である。公開資料がハード本体よりもモデル・データ・検証・場景区携を強調していることからみて、少なくとも近中期は**フルスタック量産メーカーより、基盤レイヤー企業としての方が資本効率が高い**。これは公開情報に基づく推論である。 70

ただし、このモデルには大きな障壁がある。フィジカルAIでは、データ飛車輪の中心に“実機稼働フリート”がある。ハードを持たない、あるいは持っても大量に配備できない企業は、結局のところ、最も価値の高い長期・失敗・接触・回復データを十分には得にくい。その意味で、AGIBOTのようにロボット本体、データセット、シミュレータ、基盤モデル、競技環境まで自前で揃える企業は強い。SynapXが基盤レイヤーで戦うなら、**自前フリート不足をパートナー経由のデータアクセスで補う設計**が必要になる。 71

将来展望を評価すると、SynapXの実現可能性は「高い潜在力、ただし検証不足」である。技術コンセプトは市場の大きな方向と整合し、創業チームも自動運転や世界モデルに親和的で、資金も厚い。だが、2026年5月時点では、DeepMindのような技術報告、Physical Intelligenceのような論文、AGIBOTのような大規模データ公開、Agilityのような運用実績、Boston Dynamicsのような現場統合実績のいずれか一つを明確に越えたとはいえない。したがって、次の12~24カ月で問われるのは、「うまい物語」ではなく「繰り返し検証できる実績」である。 [72](#)

今後の研究ロードマップとして、SynapXが本当に業界の中核へ上がるなら、最低でも次の課題に答える必要がある。第一に、REMA/VFT-WFM/OPDSの論文化または技術報告公開。第二に、クロスエンボディメント評価の実証。第三に、継続学習アップデートの安全・監査フレームワーク開示。第四に、顧客PoCと量産前KPIの開示。第五に、データ権利とプライバシー運用の標準化である。これらはいずれも、現在の先行企業が何らかの形で公開し始めている論点でもある。 [73](#)

参考資料

以下は、本報告でとくに重視した資料群である。SynapX固有ソースは「一次」より「準一次」が多いため、その点を踏まえて並べている。

SynapX関連の準一次・主要報道

- SynapXのSYNTH公開と初回資金調達の媒体転載（準一次） [11](#)
- 36Kr Japanの日本語概要記事 [74](#)
- K3による戦略投資報道 [75](#)
- Leiphone系の創業チーム・法人情報報道 [76](#)
- 無問智科との戦略提携発表 [42](#)
- ICRA 2026 AGIBOT Challengeでの順位報道 [33](#)

SynapX評価に使った一次ソースと競技基盤

- AGIBOT World Challenge公式説明 [77](#)
- AGIBOT World Challenge datasetページ [78](#)
- AGIBOT WORLD 2026 datasetページ [79](#)
- AGIBOT GO-2公式紹介 [80](#)
- AgiBot World Colosseo論文 [81](#)

比較対象の一次ソース

- OpenAI robotics関連: Dactyl、Rubik's Cube、one-shot imitation、HER環境公開 [47](#)
- Google DeepMind: Gemini Robotics / ER / On-Device [49](#)
- Boston Dynamics: Atlas、Stretch、RAI Institute連携 [82](#)
- Agility Robotics: Digit、RoboFab、100,000 totes [83](#)
- Figure: Helix、Helix 02、Figure 03 [84](#)
- Physical Intelligence: $\pi 0$ 、company mission [56](#)
- Unitree G1公式ページ [59](#)

規制・市場・標準

- PIPL英訳（中国最高人民検察院掲載） [85](#)
- EU AI Actの欧州委員会サマリー [86](#)
- ISO 10218-1:2025 / 10218-2:2025 [61](#)

- 中国の人形ロボット・具身智能標準体系（2026版） 87
- 杭州の具身智能ロボット条例施行 88
- 工信部の品質・ネットワーク・データ安全・倫理方針 89
- Goldman Sachsのヒューマノイド市場予測 90
- Capgemini Research Instituteのphysical AI調査 91
- 中国における2026年初の具身AI投資件数報道 92

不明点として残るもの

- SynapX固有の査読論文リンク
- SynapX固有の公開特許番号
- SynapX固有のGitHub/SDK/APIドキュメント
- 自社ロボット本体の仕様書、価格表、導入事例、事故/失敗事例の公開資料

以上の未公開部分は、SynapXの技術力が低いことを意味するわけではない。しかし、少なくとも公開検証の観点では、今後の開示がない限り、評価は保守的であるべきだ。 40

1 2 6 8 10 11 12 16 19 24 25 28 30 32 35 36 37 40 45 48 54 60 70 <https://www.csdn.net/article/2026-03-20/159279672>

<https://www.csdn.net/article/2026-03-20/159279672>

3 27 <https://auto.ifeng.com/c/8rXL2RXQrjt>

<https://auto.ifeng.com/c/8rXL2RXQrjt>

4 69 90 <https://www.goldmansachs.com/insights/articles/the-global-market-for-robots-could-reach-38-billion-by-2035>

<https://www.goldmansachs.com/insights/articles/the-global-market-for-robots-could-reach-38-billion-by-2035>

5 56 <https://www.pi.website/blog/pi0>

<https://www.pi.website/blog/pi0>

7 15 31 91 https://www.capgemini.com/wp-content/uploads/2026/04/04_16_Physical-AI-CRI-report-press-release-ENG.pdf

https://www.capgemini.com/wp-content/uploads/2026/04/04_16_Physical-AI-CRI-report-press-release-ENG.pdf

9 <https://www.pi.website/>

<https://www.pi.website/>

13 22 23 34 76 <https://www.leiphone.com/category/robot/vh4LFptBssKVEMEj.html>

<https://www.leiphone.com/category/robot/vh4LFptBssKVEMEj.html>

14 68 <https://www.reuters.com/world/asia-pacific/china-vows-accelerate-technological-self-reliance-ai-push-2026-03-05/>

<https://www.reuters.com/world/asia-pacific/china-vows-accelerate-technological-self-reliance-ai-push-2026-03-05/>

17 26 38 74 <https://36kr.jp/492882/>

<https://36kr.jp/492882/>

18 52 62 https://www.capgemini.com/wp-content/uploads/2026/04/CRI_Physical-AI-Report-web-version.pdf

https://www.capgemini.com/wp-content/uploads/2026/04/CRI_Physical-AI-Report-web-version.pdf

20 33 43 58 <https://finance.sina.com.cn/wm/2026-04-27/doc-inhvxhzn7886485.shtml>

<https://finance.sina.com.cn/wm/2026-04-27/doc-inhvxhzn7886485.shtml>

21 39 42 44 46 71 <https://www.zidonghua.com.cn/news/brand/84030.html>
<https://www.zidonghua.com.cn/news/brand/84030.html>

29 41 57 66 77 <https://www.agibot.com/article/231/detail/45.html>
<https://www.agibot.com/article/231/detail/45.html>

47 <https://openai.com/ja-JP/index/solving-rubiks-cube/>
<https://openai.com/ja-JP/index/solving-rubiks-cube/>

49 72 73 <https://deepmind.google/blog/gemini-robotics-brings-ai-into-the-physical-world/>
<https://deepmind.google/blog/gemini-robotics-brings-ai-into-the-physical-world/>

50 67 86 <https://digital-strategy.ec.europa.eu/en/policies/regulatory-framework-ai>
<https://digital-strategy.ec.europa.eu/en/policies/regulatory-framework-ai>

51 82 <https://bostondynamics.com/products/atlas/>
<https://bostondynamics.com/products/atlas/>

53 83 <https://www.agilityrobotics.com/>
<https://www.agilityrobotics.com/>

55 84 <https://www.figure.ai/news/helix>
<https://www.figure.ai/news/helix>

59 <https://www.unitree.com/g1>
<https://www.unitree.com/g1>

61 <https://www.iso.org/standard/73933.html>
<https://www.iso.org/standard/73933.html>

63 64 85 https://en.spp.gov.cn/2021-12/29/c_948419.htm
https://en.spp.gov.cn/2021-12/29/c_948419.htm

65 87 https://gxt.fujian.gov.cn/zwgk/xw/hydt/xydt/202603/t20260302_7103832.htm
https://gxt.fujian.gov.cn/zwgk/xw/hydt/xydt/202603/t20260302_7103832.htm

75 <https://finance.sina.com.cn/jjxw/2026-04-10/doc-inhtztiw4902427.shtml>
<https://finance.sina.com.cn/jjxw/2026-04-10/doc-inhtztiw4902427.shtml>

78 <https://huggingface.co/datasets/agibot-world/AgiBotWorldChallenge-2026>
<https://huggingface.co/datasets/agibot-world/AgiBotWorldChallenge-2026>

79 <https://huggingface.co/datasets/agibot-world/AgiBotWorld2026>
<https://huggingface.co/datasets/agibot-world/AgiBotWorld2026>

80 <https://www.agibot.com/article/231/detail/56.html>
<https://www.agibot.com/article/231/detail/56.html>

81 <https://arxiv.org/abs/2503.06669>
<https://arxiv.org/abs/2503.06669>

88 <https://www.xinhuanet.com/20260501/3d0415a924574dd3b0520f57dd0d5efc/c.html>
<https://www.xinhuanet.com/20260501/3d0415a924574dd3b0520f57dd0d5efc/c.html>

89 https://www.hunan.gov.cn/zqt/zcjd/mtjd/202601/t20260126_33902668.html
https://www.hunan.gov.cn/zqt/zcjd/mtjd/202601/t20260126_33902668.html

92 <https://www.yicaiglobal.com/news/chinas-embodied-ai-sector-sees-funding-surge-as-investors-race-not-to-miss-out>
<https://www.yicaiglobal.com/news/chinas-embodied-ai-sector-sees-funding-surge-as-investors-race-not-to-miss-out>