
美国Generalist公司发布新一代具身模型

作者：writer 来源：科学网

本文原地址：<https://www.iikx.com/news/progress/39109.html>

本文仅供学习交流之用，版权归原作者所有，请勿用于商业用途！

4月2日，美国AI机器人公司Generalist AI（以下简称“Generalist”）推出了GEN-1模型，该模型将各类简易物理操作任务平均成功率从64%提升至99%，被视为机器人学习规模化发展的最新里程碑。

Generalist是一家成立于2024年的AI机器人公司，总部位于美国加州圣马特奥，由前谷歌DeepMind高级研究科学家Pete Florence（皮特·弗洛伦斯）联合创立。该公司聚焦于开发具身智能基础模型。

2025年11月，Generalist发布首款模型GEN-0，首次验证了具身智能领域的Scaling Law（缩放定律），将物理人工智能模型带入预训练时代，被业内视为机器人领域的“ChatGPT时刻”。

通过继续扩大数据与算力规模，并叠加预训练、后训练、强化学习、多模态人类引导以及推理阶段优化等技术改进，Generalist表示，GEN-1开始展现出更接近“任务掌握（mastery）”的能力。

速度是此次模型更新的重点。GEN-1完成箱体组装仅需12.1秒，此前最优模型完成同款箱体组装需约34秒；在手机入壳封装任务上，GEN-1耗时15.5秒，速度是前代最优模型的2.8倍。

在Generalist看来，GEN-1模型的一个核心突破在于训练数据的路径不同。据称，过去不少成功率超过90%的通用机器人模型往往依赖大规模成本较高的遥操作数据。GEN-1的基础预训练阶段使用的数据主要来自通过低成本可穿戴设备采集的人类活动数据。

按照官方说法，这种做法的意义在于：模型在接触真机机器人之前，已经通过大规模人类活动数据建立起对物理世界的初步理解，因此在迁移到具体机器人任务时，对真机数据的依赖明显下降。

Generalist称，在部分测试中，GEN-1可以用约GEN-0十分之一的专项训练数据和微调步骤，达到与GEN-0相近的性能；而此次展示出的各项结果，每项仅使用了约1小时机器人数据完成适配。

这也是Generalist反复强调的一点：在较低真机数据成本下，把能力迁移到新的任务和新的机器人本体上。若这一点成立，机器人模型的训练与部署成本就有望继续下降。

过去几十年，工业机器人的高可靠性建立在严格的环境控制之上，一旦环境偏离预设便无法工作。早期的端到端模型虽然灵活，但极不稳定，往往需要投入大量昂贵的遥控操作数据，才能换来

并不理想的成功率。GEN-1的高度稳定性，意味着它无需复杂的系统设计，就能在不同任务、不同系统、不同环境中实现高频且可重复的稳定操作，这是商业化部署的关键。

不过，Generalist也坦言，GEN-1目前仅部分精细操作任务实现99%以上成功率，并非所有测试任务都能达标；部分落地场景还需进一步提升任务成功率与运行速度。研发团队预计，下一代模型将攻克更多高复杂度实操任务，同时随着基础模型迭代，单项任务所需训练数据量将持续降低。

（原题：数据更少、成功率更高，美国Generalist公司发布新一代具身模型）

作者：喻琰，陈婉儿 来源：澎湃新闻

更多 科学进展 请访问 <https://www.iikx.com/news/progress/>

本文版权归原作者所有，请勿用于商业用途，[爱科学iikx.com](https://www.iikx.com)转发