

从“秀场”到“职场” 人形机器人还要走多久？

2026年03月11日 14:09 来源：中国新闻网



2026年政府工作报告提出，培育发展包括具身智能在内的未来产业。机器人“上班”，会否在不远的将来实现？从“秀场”走向“职场”，人形机器人还要越过哪些障碍？全国两会上，代表委员们给出了自己的见解与思考。

全国人大代表、科大讯飞董事长刘庆峰从技术演进角度分析了机器人“上岗”的必经之路。

他指出，春晚机器人表演背后是运动控制能力的提升，但机器人要真正进入家庭和工业场景，还需三步走：一是通过模型实现环境感知；二是在感知之后，还要能够自主规划运动路线，而不是已经设定好的固定路线；三是对于人类的手势、表情以及最重要的语音操控，能够完全理解。

“把这些串起来——新一代的人机交互、新一代的场景理解、新一代的运动整体规划与设计，再结合运动能力，机器人就可以进入家庭以及工业的各个应用场景。这是一个系统性创新，需要联动。”刘庆峰说。

从“能动”到“能干活”，交互数据成为决定机器人智能化水平的关键要素。

全国政协委员、天娱数科董事长贺晗直言，当前中国人形机器人产业虽热，却面临“展厅热闹、工位冷清”的尴尬。原因之一在于数据瓶颈：与通用大模型可借助互联网数据不同，具身智能需要大量“任务级、过程级”的交互数据，如抓取、装配、搬运等，数据获取成本高、标注难。各研究机构的数据采集平台、传感器接口、数据格式各自为战，形成“数据孤岛”。

为此，贺晗建议建设若干“国家级具身智能数据采集与预训练中心”，面向典型任务形成可复用数据集，统一数据标准，明确数据权属与合规边界，推动跨企业、跨平台复用。

在场景落地方面，贺晗强调，制造、物流、商服、养老等领域的真实需求巨大，但场景碎片化、验收口径不一、预算与迭代机制不足，导致企业在“项目制交付”与“产品化复用”之间反复摇摆。

他建议建立国家级“人形机器人上岗清单”，优先选择收益可量化、环境相对结构化的场景，如3C装配、仓储搬运、危化巡检等，先形成规模。

“2027年至2029年将是全球人形机器人发展的关键窗口期。大部分人形机器人会越来越聪明，少部分会越来越‘不像人’。”全国人大代表、小鹏汽车董事长何小鹏给出预判。

他还表示，真正的人形机器人工厂，在未来有部分是在自己在制造自己，“今天大家都在探索，如何高效率地去生产人形机器人，但是还没有到达足够大规模”。

“具身智能正成为继大模型之后的新一轮产业主赛道，它把算法能力从屏幕世界带入物理世界，形成‘会感知、能决策、可动手’的新质生产力。”贺晗说。

| | | | | |
|-----|----------------|---------------|-----------------|-----------------|
| 单词: | jiànjiě 见 解 | gǎnzhī 感 知 | cāokòng 操 控 | liándòng 联 动 |
| | jiāohù 交 互 | gāngà 尴 尬 | píngjǐng 瓶 颈 | héguī 合 规 |
| | kǒujìng 口 径 | yùpàn 预 判 | tànsuǒ 探 索 | juécè 决 策 |

讨论：1. 你觉得机器人应该做得越来越像人（有表情、有温度），还是越来越不像人（纯工具化）？说说你的理由。

2. 日本也有“无人工厂”，你觉得如果机器人真的能自己造自己，对人类就业是威胁还是解放？机器人是“抢走工作”还是“填补劳动力缺口”？请简单说说你的看法。

源新闻：<https://www.chinanews.com.cn/cj/2026/03-11/10584997.shtml>

音声 URL：<http://tten.co.jp/sound/text/files202603111773211369.mp3>