

Runway představil Praxis-1, model světových akcí pro robotiku

Datum 9.10.2026
Subjekt etec
Autor Radek Vyškovský
Region Czech Republic
Kategorie IT, Technology, Science and research

Společnost Runway AI představila Praxis-1, model světových akcí s otevřenými vahami, který převádí její předtrénování na videu do řízení robotů. Firma ho postavila na stejném rozsáhlém předtrénování na videozáznamech, z něhož vycházejí její obecné modely světa.

Sázka na video místo drahých ukázek

Zatímco reálných robotických dat je málo, videí z běžného života lidé každý den natočí a nahrají víc, než by kterákoli laboratoř dokázala zachytit pomocí teleoperace. Runway tvrdí, že simulace robotických politik v jeho modelu světa předpovídá výsledky v reálném světě s korelací 0,95, což podle firmy obstojí ve srovnání s dražšími technikami založenými na 3D rekonstrukci. Firma rozšířila svou práci i na interaktivní modely videa v reálném čase, jako jsou Solaris a GWM Worlds 2, a Praxis-1 nyní tento přístup přenáší do robotiky jako obecný model použitelný pro jakýkoli typ robota a prostředí. Model se trénoval na úlohách od jednoduchého zvedání plechovek až po složitější práci s poddajnými předměty, například balení dárkových tašek.

Model už testují první partneři, mezi nimi Noble Machines, Standard Bots a Ultra, a to na vlastním hardwaru. Podle Sindiho se ukazuje, že jediný model se s mírným doladěním přizpůsobí velmi odlišným robotům, od dvouramenných systémů po humanoidy. Runway chce v nadcházejících měsících model zveřejnit, a to s otevřenými vahami. Sindi to zdůvodňuje tím, že americké vedení ve fyzické AI je podle něj klíčové pro návrat výroby a otevřené váhy dají vývojářům hardwaru flexibilitu a kontrolu. Před plným spuštěním chce firma přibrat další partnery a ověřit účinnost i bezpečnost v různých prostředích.

Zdroj: therobotreport.com

<https://www.etec.news/runway-predstavil-praxis-1-model-svetovych-akci-pro-robotiku>