

2026年2月6日

株式会社進和

## PaXini Technology(Shenzhen)Co.,Ltd との パートナーシップに関するお知らせ

株式会社進和は、中国深圳に本社を置くPaXini Technology社（以下、PaXini）と、ヒューマノイドロボットの販売および技術サポートに関する協業を開始いたしました。

PaXiniは、早稲田大学出身である許晋誠 CEOが創業した、新興ヒューマノイドロボット企業です。

ヒューマノイドロボット分野は、昨今のAI発展を背景に米国・中国・欧州で開発競争が激化しており、その汎用性の高さから市場拡大が大きく期待されています。

進和は PaXini と協業することを決定し、以下に示すいくつかの卓越した技術的強みを基に、現場適応の為の検証を進めています。

### 高精度・高耐久性のタクタイルセンサー

タクタイルセンサーは、圧力・摩擦力・温度・材質など複数の物理情報を同時に検知でき、0.01N単位の微小な力の変化も捉えることができる高精度センサーです。

PaXiniのヒューマノイドは、このセンサーを指先に搭載しており、指先から伝わる情報をロボットの動作に活かすことが可能です。

（現状のヒューマノイドはピッキング程度の作業が中心ですが、高精度センシングは、人間のような精密作業の実現に向けて大きな要素になると考えています。）

### PMEC(Portable Multimodal Embodied data Collector) という学習メソッド

PMECとはタクタイルセンサーを活用した学習データ収集手法であり、ロボットアームのモーション、指先にかかる力、対象物の姿勢など、広範囲のデータをより速く、かつ安価に取得できる点が特長です。（この点はAI開発に有利に働くと考えています。）

### 大きなペイロード

アームの可搬重量は片腕6kgと他社ヒューマノイドに比べて大きく、その分適用範囲も広く期待できる点が強みです。



PaXini社 CEO Jincheng Xu (写真左)

動作スピードやタスク成功確率といったROIも含めた実用性の観点では、まだ発展段階の分野ではありますが、技術が進展すれば、労働力不足に伴う幅広い業界の需要を満たすことは間違ひありません。市場からの関心も高く、主要なお客様からはすでに多くの問い合わせをいただいております。

進和としては、2026年4月に「進和ラボビヨンド」でのデモ・検証運用開始を計画しており、まずは主要ユーザーである自動車業界の製造現場への適応をターゲットに、メーカーであるPaXiniとお客様の三位一体で開発を進めていく方針です。