NEWS RELEASE

2026年11月10日

報道関係各位

リアルワールド株式会社

リアルワールド（RLWRLD）、
NVIDIAの韓国AIスタートアップ出資計画の対象に決定

2026年11月9日（月）NVIDIA主催「AI Day Seoul 2026」にて、
小売・物流・組立などの現場を想定し、ロボットハンドの作業精度を測る評価基準「DexBench」を発表

世界最先端（注1）のフィジカルAI基盤モデル開発を実現するリアルワールド株式会社（RLWRLD、本社：アメリカ　代表：リュ・ジュンヒ／日本法人：東京都千代田区　代表：李フン）は、2026年11月9日（月）、RLWRLD Inc.（米国本社）がNVIDIA（本社：アメリカ　代表：ジェンスン・フアン）からの出資計画の対象に決定したことをお知らせします。また、同日ソウルで開催されたNVIDIA主催のAI技術カンファレンス「AI Day Seoul 2026」にて、小売・物流・組立などの現場を想定し、ロボットハンドの作業精度を測る評価基準「DexBench（デックスベンチ）」を発表しました。



「AI Day Seoul 2026」での「DexBench」発表の様子

■NVIDIAからの出資について

今回の出資は、NVIDIAが韓国科学技術情報通信部（MSIT）とソウル・COEXで共催した「MSIT-NVIDIA AI Startup Partnership Forum」にて発表した、韓国AIスタートアップへの新規出資計画の一環です。本出資資金は、RLWRLDが開発するロボティクス基盤モデルの高度化と、産業パートナーと連携した現場導入の拡大に活用する予定です。

RLWRLDは今後、NVIDIAのシミュレーション技術と自社のロボティクス基盤モデル「RLDX-1」を組み合わせた開発を推進します。あわせて、「DexBench」のコードや評価環境、学習データ、ベースラインモデル、性能比較のリーダーボードを公開し、研究機関やロボット開発企業が共通の土台でロボットAIを比較・改善できる環境を整えていきます。NVIDIAとの連携を軸に産業パートナーとともに現場での導入を広げ、フィジカルAIの社会実装を推進していきます。

■「AI Day Seoul 2026」にて「DexBench」を発表

2026年11月9日（月）、ソウル・COEXにてNVIDIA主催のAI技術カンファレンス「AI Day Seoul 2026」が開催されました。RLWRLDは同イベントに登壇し、「DexBench」の主な機能と開発成果を発表しました。



「AI Day Seoul 2026」での「DexBench」発表の様子

■ロボットハンドの作業精度を測る評価基準「DexBench」

今回発表した「DexBench」は、2026年6月にRLWRLDとNVIDIAが発表した、精密な手指操作（dexterous manipulation）に関する共通の評価基準とデータ標準の構築に向けた取り組みにおける、最初の主要な成果です。NVIDIAのロボット評価用シミュレーション基盤「NVIDIA Isaac Lab-Arena」上に、小売、物流、組立、ホテルの飲食業務という4つの産業現場を想定した計15種類の作業（商品の取り出しと配置、ネジ締め、皿の積み重ね、液体の注ぎ入れなど）を仮想空間で再現し、ロボットが5本の指を使ってそれらの作業をどれだけ正確にこなせるかを評価します。

DexBench

「DexBench」では、作業の成功率に加え、学習時に経験していない物体や物理特性、空間配置に対しても、習得した操作能力を応用できるかを示す「汎化性能」も評価します。

RLWRLDは今後、シミュレーション上での作業結果と実機ロボットによる作業結果を比較するSim-to-Real検証を高度化するとともに、対応するロボットプラットフォームやロボットハンドの種類を拡大する予定です。また、新たな産業作業や評価条件を継続的に追加し、「DexBench」を産業用ロボットの精密操作技術における共通ベンチマークとして確立することを目指します。

「DexBench」は、NVIDIAのオープンソースのロボット評価基盤「NVIDIA Isaac Lab-Arena」と、オープンソースの物理エンジン「Newton」を基盤に構築されています。5本の指と物体との精密な接触や、形が変わる物体、動く産業設備といった複雑な物理現象を仮想空間で再現できます。Genesis AIやMimic Roboticsをはじめとする多くのロボット・産業パートナーがアーリーアクセスを通じて「DexBench」の評価を進めています。

（※）参考：リアルワールド（RLWRLD）、NVIDIAと提携し、「DexBench」をはじめとするヒューマノイドAIの次世代産業基盤構築に向けた取り組みを発表
https://prtimes.jp/main/html/rd/p/000000002.000183256.html

■代表コメント／RLWRLD 代表 リュ・ジュンヒ

実際の産業環境におけるロボットの精密な操作能力を客観的に測定できることは、ロボティクスAIの進歩を現場導入につなげるうえで不可欠です。「DexBench」は、この評価基盤を構築するためにNVIDIAおよび産業・技術パートナー各社と連携してきた取り組みの、最初の具体的な成果です。

（注1）2026年5月公開、RLWRLD調べ。NVIDIA GR00T、Physical Intelligence π0など広く利用されている公開ロボティクス基盤モデルと、Web・シミュレーション環境の8つの公開ベンチマークで比較。RoboCasa Kitchenで70.6（VLAモデルとして初の70超え）、GR-1 Tabletopで58.7（GR00T N1.6比+10.7pt）を記録するなど、検証したすべてのベンチマークで最高性能（SOTA）を達成したことに基づく。

■リアルワールド（RLWRLD）について

リアルワールドは、実産業現場で収集した高精度マルチモーダルデータを基盤に、人間レベルの手指動作を実現するロボット基盤モデルを開発するPhysical AI企業です。独自に構築したマルチセンサーキャプチャーシステムにより、複雑な製造・物流等様々な産業のデータを大規模に取得し、認知・動作・制御を統括したモデルによって高度な自動化を可能にしています。日本・韓国の主要製造企業及び著名VCからシード投資を獲得し、複数の産業パートナーとのパイロットプロジェクトを進行中です。産業用ロボティクスAI領域において、東アジアの構造的な強みを背景に、グローバルリーディングカンパニーへの成長を加速しています。

公式HP：https://www.rlwrld.ai/jp