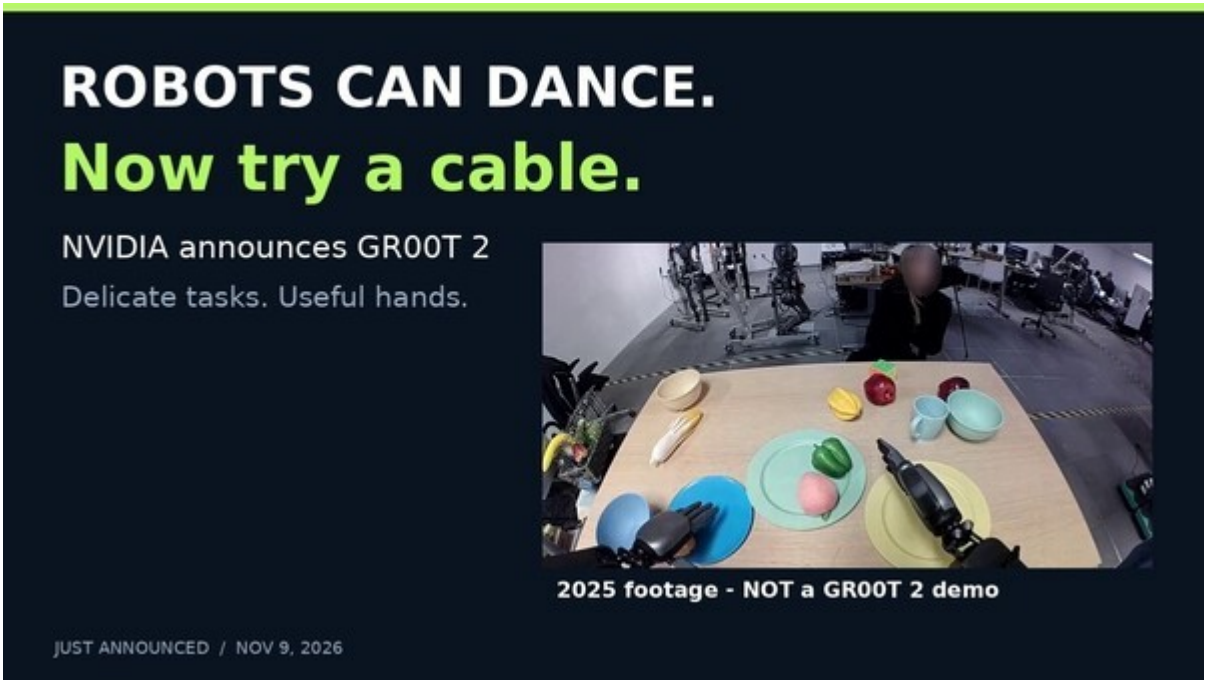
# NVIDIA presenta GR00T 2 para manos de humanoide

10 de noviembre de 2026, 로봇신문 (The Robot News). Selección: Miguel Acevedo

modelos, humanoides, ia-fisica, nvidia




NVIDIA presentó GR00T 2, un modelo para subir la manipulación fina de un humanoide a partir de demostraciones de una persona.

Lo anunció el 9 de noviembre, hora local, en CoRL 2026 (Conference on Robot Learning), en Austin, Texas. Lo describen como un modelo abierto de acción de mundo (world action model). Está armado sobre Cosmos, el modelo de base de mundo de NVIDIA para IA física. Aprende de datos de personas y de robots para agarrar y manipular.

NVIDIA dice que GR00T 2 está en el top 3 de benchmarks de VLA y de modelos de acción de mundo, entre ellos RoboCasa365, RoboLab, RoboDojo y MolmoSpaces.

Pasa una habilidad vista en una persona a un robot real. Usa video en primera persona y el movimiento de la mano para aprender el contexto, y lo conecta con la acción del robot. En el entrenamiento entraron datos de persona y de robot, incluidas 100.000 horas de video en primera persona que NVIDIA ya había publicado. La idea es que el robot use lo ya aprendido aunque nadie le haya mostrado esa tarea puntual.

También mueve la habilidad entre cuerpos distintos: de la mano de una persona a un brazo, a una mano de cinco dedos o a un humanoide.

No se queda en percibir y generar una acción. Se enlaza con un agente de IA que encadena movimientos con la API y las herramientas de GR00T 2, y que puede recuperar una tarea si algo falla. Así cubre un trabajo de varios pasos, no un solo gesto.

En la misma conferencia mostró Isaac Lab 3.0, un framework abierto para entrenar y evaluar movimientos en simulación. Se puede elegir el motor PhysX o el motor abierto Newton, y trae entornos de render y herramientas de aprendizaje por refuerzo.

También mostró Video to Data: convierte un video de una persona trabajando en datos de demostración de un robot virtual. Baja la necesidad de juntar datos con el robot y entrena el movimiento en simulación a partir del video.

El marco que describen es pasar la demostración humana a manipulación, repetir el aprendizaje en simulación y llevarlo a la planta.

---

Fuente: 로봇신문 (The Robot News)

roboticaasialatam.com/2026-11-10-ai-2-f5df57/