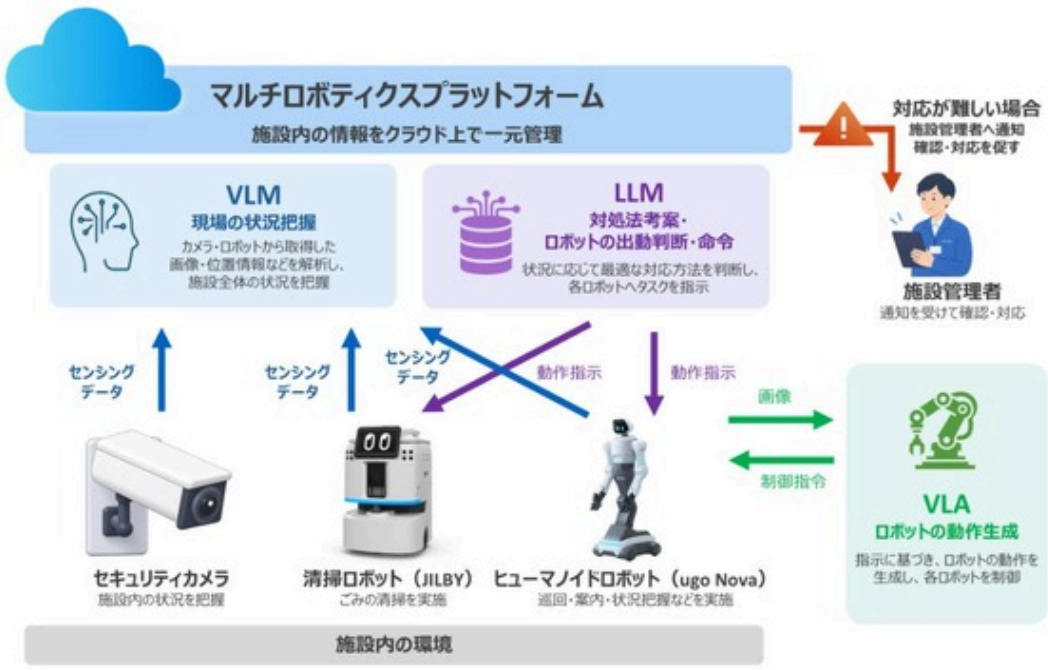
Iris Ohyama y NTT West conectan robots de limpieza con humanoides

16 de noviembre de 2026, Robotstart (ロボスタ). Selección: Miguel Acevedo

robots-de-servicio, ia-fisica, japon, iris-ohyama, ntt-west, ugo



Iris Ohyama y NTT West presentaron el 16 de noviembre de 2026 los resultados de una prueba conjunta de su “plataforma multirobótica”, que gestiona de forma integrada con IA cámaras de seguridad, ascensores y varios tipos de robots. Con tecnología de IA física, verificaron la viabilidad técnica de un mecanismo donde cámaras y robots se conectan para ir de la comprensión de la situación a la orden de trabajo, y de un sistema donde robots de distinto tipo se reparten roles.

Gestión unificada en la nube de los equipos y robots de una instalación

La plataforma multirobótica es un sistema de gestión integrada desarrollado por NTT West. Centraliza en la nube la información de cámaras de seguridad, ascensores, barreras y robots conectados a la red de la instalación, y busca que la IA entienda la situación de todo el edificio y coordine y controle cada equipo y robot. El servicio es el mismo que se había presentado en octubre de 2025 con el nombre de “plataforma de IA robótica”, ahora renombrado.

Las dos empresas firmaron en octubre de 2025 un memorándum básico de alianza para impulsar la transformación digital en el área de IA física e IoT, incluidos los robots, y esta prueba se enmarca en ese acuerdo.

En la primera etapa, conectaron la plataforma con el robot de limpieza DX JILBY de Iris Ohyama e implementaron un “agente de IA”. Se puede conversar con el robot por texto o voz desde una tablet o un smartphone, y la IA aprende de los datos de limpieza acumulados para proponer la ruta, la frecuencia y el horario óptimos.

La segunda etapa prueba la coordinación con VLM, LLM y VLA

En esta segunda etapa construyeron la tecnología de base para la gestión integrada y, sobre eso, verificaron lo siguiente usando VLA (Vision-Language-Action), VLM (modelo de visión y lenguaje) y LLM (modelo de lenguaje grande), las tecnologías que componen la IA física:

- Un mecanismo que conecta cámaras de seguridad con robots y va de la comprensión de la situación a la orden de trabajo
- Intercambio de información y reparto de roles entre robots de distinto tipo
- Operación autónoma de los robots

El mecanismo funciona así: primero el VLM capta y analiza la situación de toda la instalación, y el LLM usa esa información para dar las órdenes adecuadas a cada equipo y robot. Con VLA, además, verifican si el robot puede juzgar y actuar de forma autónoma según la orden y el entorno.

Una verificación concreta es la cadena en la que la IA analiza las imágenes de las cámaras de seguridad y, según el resultado, ordena tareas a JILBY. Otra es la coordinación entre JILBY y el humanoide ugo Nova, de ugo, que NTT West comercializa. Probaron un mecanismo en el que ambos equipos comparten información y se reparten tareas según el rol y las características de cada uno.

De fondo, la necesidad de coordinar varios robots

En la gestión de instalaciones avanza el uso de robots en limpieza, vigilancia y transporte, para enfrentar la falta de mano de obra y ganar eficiencia. Pero un solo robot difícilmente cubra todas las tareas, y hace falta coordinar varios robots de distintos usos y fabricantes.

Además, en la gestión tradicional de instalaciones, cámaras, ascensores, barreras y robots suelen administrarse como sistemas separados, y cuesta aprovechar la información y las funciones de cada uno en la operación del conjunto. Las dos empresas apuntan a una nueva gestión de instalaciones donde los equipos existentes, robots diversos y las personas cumplen cada uno su rol y se coordinan para operar todo el edificio como un solo sistema.

Demos en cuatro ferias

Los resultados de esta investigación se van a mostrar en las siguientes ferias. El contenido varía según la sede.

El contenido exhibido es de tecnología en investigación y desarrollo y puede diferir de las especificaciones de productos y servicios reales.

Feria	Contenido	Fechas	Sede
NTT R&D FORUM 2026	Coordinación de JILBY con robot humanoide, operación autónoma del robot	18 a 20 y 24 y 25 de noviembre de 2026	Centro de I+D de NTT en Musashino
Birumen Human Fair & Clean EXPO 2026	Coordinación de cámaras de seguridad y JILBY	18 a 20 de noviembre de 2026	Tokyo Big Sight
Smart Building EXPO	Coordinación de JILBY con robot humanoide, operación autónoma del robot	2 a 4 de diciembre de 2026	Tokyo Big Sight
SEMICON Japan 2026	Coordinación de cámaras de seguridad y JILBY	9 a 11 de diciembre de 2026	Tokyo Big Sight

A continuación, evalúan comercialización

Con lo aprendido en esta prueba, las dos empresas van a ordenar los aspectos técnicos, las necesidades concretas de los clientes y los problemas de la gestión de instalaciones, y van a evaluar una futura comercialización. La coordinación de cámaras y robots y la operación autónoma de varios robots verificadas esta vez se presentan como un ejemplo de uso de la plataforma multirobótica.

Dicen que seguirán con la investigación y el desarrollo conjuntos, con la mira en hacer más capaz la función de juicio autónomo con IA física y en lograr una gestión de instalaciones que conecte tareas como limpieza, vigilancia y transporte.

Fuente: Robotstart (ロボスタ)

roboticaasialatam.com/2026-11-16-ntt-ai-jilby-ugo-nova-5a2799/