

PRESS RELEASE — 2026.06.12

株式会社ビッグハンズ、 PaXini本社および サイバーステップHDと

業務提携基本合意を締結

新型多次元触覚ロボットハンド「GMH15」を初期導入し、
日本市場におけるフィジカルAIのPoC・社会実装を三社連携で推進

※ サイバーステップHDの連結子会社であるトレバ株式会社と単独でも提携基本合意を締結

株式会社ビッグハンズは、中国・深圳に本社を置く帕西尼感知科技（深圳）有限公司（PaXini Tech）、およびサイバーステップHDの連結子会社であるトレバ株式会社と、それぞれ業務提携基本合意を締結いたしました。

本提携を通じ、PaXiniの新型多次元触覚ロボットハンド「GMH15」を初期導入し、トレバ社が運営するオンラインクレーンゲーム等の実運用環境において、フィジカルAIおよび遠隔操作技術に関する概念実証を推進してまいります。

PaXini



PaXini GMH15 — Multi-Dimensional Tactile Robotic Hand

3

社

業務提携基本合意

2026

年7月

PoC開始予定

100

億円+

PaXini評価額

OUR ROLES

三社の役割分担

株式会社ビッグハンズ

BIGHANDZ — JAPAN GATEWAY

- 日本国内顧客との窓口
- PoC設計・現場実装
- 設備接続・設置・調整
- 実機テスト・運営検証・安全確認
- プロジェクト推進・導入技術支援

PaXini Tech

帕西尼感知科技（深圳）

- ロボットハンド製品（GMH15等）提供
- 標準製品資料・技術資料の提供
- 必要なリモート技術サポートの提供

トレバ株式会社

TREBA — CYBERSTEP HD GROUP

- 技術検証に必要な実施環境の提供
- オンラインクレーンゲーム機等の提供
- 検証シナリオの作成・提供
- 実運用ノウハウの提供・知見蓄積

初期導入モデル GMH15 の主要特徴

GMH15 / MULTI-DIMENSIONAL TACTILE ROBOTIC HAND



15 自由度

5本指構造による高い器用性。
人間の手に近い多様な把持・操作動作を実現

20 N

生体模倣リンク機構による
指先把持力。繊細な力制御を両立

EyexHand

掌部HDカメラ+触覚融合
アルゴリズムによる視触覚協調制御

FORM FACTOR

人手サイズ準拠の
5指タクタイル・ハンド

TACTILE STACK

PaXini製多次元
触覚センサーを搭載

CONTROL

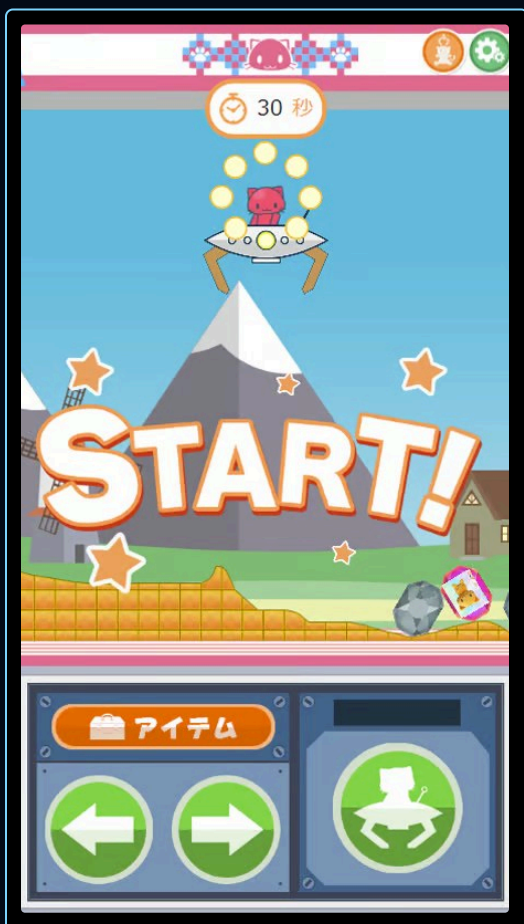
遠隔操作 / フィジカルAI
双方の検証に対応

DEPLOYMENT

2台を日本国内に
初期導入 (2026/7予定)

USE CASES

想定PoC領域・実証フィールド



FIELD 01

トレバ社が運営するオンラインクレーンゲーム「トレバ」等の実運用環境を活用

FIELD 02

景品の把持、押下、寄せ、持ち上げ、位置調整等の複雑な動作検証を実施

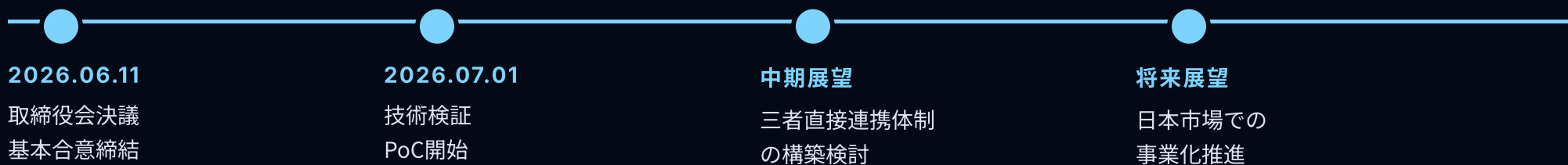
FIELD 03

ゲームセンター・アミューズメント施設・景品獲得設備等での省人化・運営効率化

FIELD 04

遠隔操作時の応答性、操作精度、安定性、安全性の総合的な評価

VISION



PAXINI'S STRENGTH

PaXiniの強み：

ロボットに「触覚」を与えるフィジカルAI企業

PaXiniは、多次元触覚センサー、ロボットハンド、ヒューマノイドロボットまでを含む製品群を展開する先端ロボティクス企業です。同社公式情報では、ロボットに人間の指先のような**多次元触覚感知能力**を与えることを掲げており、センサー核心部品から人型ロボット本体までの**全链路（フルスタック）**の製品ラインを有するとされています。

公開報道によれば、PaXiniは**BYDおよびJD.com**が出資する中国の触覚技術・人型ロボットメーカーとして注目されており、**香港IPO**を検討していること、**2026年3月に10億人民元超の資金調達を完了し、評価額が100億人民元を突破**したことが報じられています。創業チームが**早稲田大学のロボット研究室出身**であること、触覚センサー、器用なロボットハンド、人型ロボット「**Tora**」を手掛けている点も紹介されています。

HIGHLIGHTS

注目されるPaXiniの実力



PRODUCT STACK

センサーから人型ロボットまでフルスタックで内製

- 01 多次元触覚センサー**
MULTI-DIMENSIONAL TACTILE SENSOR
圧力・摩擦・質感を高解像度で検知する
核心センサー部品を自社開発
- 02 器用なロボットハンド**
DEXTEROUS ROBOTIC HAND (GMH15 等)
本提携で日本市場に初期導入される
「GMH15」を含むハンド製品群
- 03 人型ロボット「Tora」**
HUMANOID ROBOT — TORA
触覚を備えたヒューマノイドロボット本体まで
を一気通貫で開発

ORIGIN

創業チーム

早稲田大学のロボット研究室出身メンバーで構成。日本のロボティクス研究の系譜を継ぐ技術背景を持つ。

三社連携に関する声明

「GMH15を起点とする三社連携を通じ、実運用環境に根ざしたPoCを推進し、日本市場におけるフィジカルAIの新たな実装機会を創出してまいります。」

— 株式会社ビッグハンズ 代表取締役 潘 若衛

ROADMAP

今後の展開

STEP 1

業務提携基本合意締結

(2026年6月12日発表)

STEP 2

新型多次元触覚ロボット
ハンド「GMH15」の
初期導入

STEP 3

トレバ社の実運用環境を
活用した技術検証・
PoC実施

STEP 4

検証結果を踏まえた
三者連携体制構築、
日本事業化推進

COMPANY

会社概要

株式会社ビッグハンズ

BIGHANDZ INC.

本社：東京都千代田区麹町4-4-4

代表取締役：潘 若衛

事業内容：フィジカルAI・ロボティクスの日本
市場展開支援

帕西尼感知科技（深圳）

PAXINI TECH

本社：中国・深圳

事業内容：多次元触覚センサー・ロボット開発

※BYD、JD.com等が出資

サイバーステップHD株式会社

CYBERSTEP HD

代表取締役社長：湯浅 慎司

証券コード：3810（東証）

連結子会社：トレバ株式会社

■ 本件に関するお問い合わせ先

株式会社ビッグハンズ 個人情報問合せ窓口

〒102-0083 東京都千代田区麹町4丁目4番4号 ACN麹町ビル6F

E-MAIL

bh-kanribu@bighandz.co.jp

本リリースに記載された製品仕様・スケジュール等は発表時点の予定であり、今後変更される場合があります。

本リリースに記載された会社名・製品名・サービス名等は、各社の商標または登録商標です。