

具身智能开发平台 CloudRobo

常见问题

文档版本 01
发布日期 2026-06-30



版权所有 © 华为云计算技术有限公司 2026。保留一切权利。

非经本公司书面许可，任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本文档内容的部分或全部，并不得以任何形式传播。

商标声明



HUAWEI和其他华为商标均为华为技术有限公司的商标。

本文档提及的其他所有商标或注册商标，由各自的所有人拥有。

注意

您购买的产品、服务或特性等应受华为云计算技术有限公司商业合同和条款的约束，本文档中描述的全部或部分产品、服务或特性可能不在您的购买或使用范围之内。除非合同另有约定，华为云计算技术有限公司对本文档内容不做任何明示或暗示的声明或保证。

由于产品版本升级或其他原因，本文档内容会不定期进行更新。除非另有约定，本文档仅作为使用指导，本文档中的所有陈述、信息和建议不构成任何明示或暗示的担保。

华为云计算技术有限公司

地址：贵州省贵安新区黔中大道交兴功路华为云数据中心 邮编：550029

网址：<https://www.huaweicloud.com/>

目录

| | |
|--|----|
| 1 模型部署时，提示“缺少执行所需的 r2c.json 配置文件”，如何在 OBS 中添加..... | 1 |
| 2 数据处理是否支持自定义算子..... | 3 |
| 3 创建执行作业时遇到系统提示资源不足怎么解决..... | 4 |
| 4 创建评测任务，选择评测模型时，为什么只显示模型，已部署服务为空..... | 5 |
| 5 具身广场模型、数据等资产如何搭配使用..... | 6 |
| 6 纳管 CCE 集群时，提示“未找到委托，请检查委托配置” | 14 |

1 模型部署时，提示“缺少执行所需的 r2c.json 配置文件”，如何在 OBS 中添加

问题描述：模型部署时，提示“缺少执行所需的r2c.json配置文件，请在模型资产所在的OBS中添加”。

解决方案：r2c.json配置文件定义了机器人观测数据到模型输入、以及模型输出到机器人动作之间的映射关系。

配置文件位置：位于模型资产所在的OBS目录下。

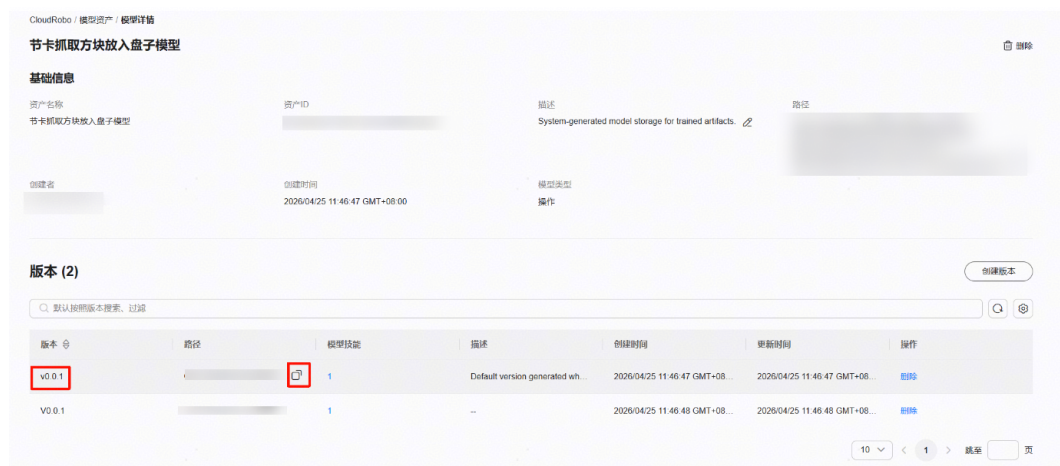
📖 说明

r2c.json仅在部署模型服务时会获取。如果通过OBS更新了r2c.json，已经部署的推理服务不会更新，重新启动也不会更新。因此请在部署模型服务之前，更新OBS中的r2c.json。

添加方法：

步骤1 在模型资产-模型详情中，复制需要部署的模型服务对应版本的OBS路径。

图 1-1 复制模型资产所在的 OBS 路径



步骤2 登录OBS平台，找到对应的桶，并进入到OBS路径。

图 1-2 进入 OBS 存储模型路径



步骤3 单击上传对象，上传r2c.json文件。

图 1-3 上传文件



----结束

2 数据处理是否支持自定义算子

CloudRobo支持开发者上传、管理自定义算子（保存在空间资产-算法中），并使用数据处理模块创建作业。

3 创建执行作业时遇到系统提示资源不足怎么解决

CloudRobo公测期间给每个租户准备了NPU/CPU/GPU资源，有可能会出现大量用户同时访问的情况，如果出现资源不足的提示，请等待或者联系技术支持人员。

4 创建评测任务，选择评测模型时，为什么只显示模型，已部署服务为空

问题描述

选择评测模型时，先选择待评测的模型，然后在已部署服务界面，会显示此模型已部署且处于运行状态的部署服务。如果用户选择待评测模型后，已部署服务界面为空，可能的情况有：

- 待评测模型未部署，不存在部署服务。
- 待评测模型已部署，但未处于运行状态。

解决方案

在导航栏，单击模型部署，进入模型部署界面。查看待评测模型已部署且处于运行状态。

- 如果未部署，请部署模型服务
- 如果已部署，但状态处于非运行状态，请重新启动服务或重新部署服务。

5 具身广场模型、数据等资产如何搭配使用

解决方案：具身广场模型、数据等资产可参考[表5-1](#)匹配关系。

表 5-1 预置模型资产配套关系

| 预置模型 | CloudRobo 试用功能 | 预置数据集 | 算力规格& 预计时长 | 场景描述 |
|--|-------------------|-------|---------------|---|
| LeRobot-ACT- 把方块放在盘 子上-节卡真机 | 模型部署、 模型评测 | - | 单卡 | 该预置模型可用于 JAKA Mini 2真机 抓取方块放入盘子 的场景试用。 |
| LeRobot-ACT- 把笔插进笔筒- so101仿真 | 模型部署、 模型评测 | - | 单卡 | 该预置模型可用于 SO101仿真抓笔插 进笔筒的场景试 用。 |
| LeRobot-ACT- 把笔插进笔筒- so101真机 | 模型部署、 模型评测 | - | 单卡 | SO101机械臂单臂 插笔入笔筒。 |
| LeRobot-PI05- 传递红航插-星 海图仿真 | 模型部署、 模型评测 | - | 单卡 | 星海图R1机器人 右手向左手交接红 色插头后放入框 中。 |
| Physical- Intelligence- PI05-把方块放 在盘子上-节卡 仿真 | 模型部署、 模型评测 | - | 单卡 | 节卡机械臂把方块 抓放到盘子上。 |
| Physical- Intelligence- PI05-旋转二维 码-青龙仿真 | 模型部署、 模型评测 | - | 单卡 | 青龙机器人 AzureLoong把二 维码抓起二维码调 整朝向自己。 |

| 预置模型 | CloudRobo 试用功能 | 预置数据集 | 算力规格& 预计时长 | 场景描述 |
|---------------------------------------|-------------------|--|---------------|--|
| Physical-Intelligence-PI05-分拣白盒子-干寻仿真 | 模型部署、 模型评测 | - | 单卡 | 干寻机器人Moz1把白色方块抓起放入右边框中。 |
| LeRobot_PI05-Base | 模型训练、 模型部署 | SO101_Place_Pen_Holder-SIM-DATASET、R1_Handover_Red_Plug_Right_Left-SIM-DATASET、Jaka_Place_Block_Into_Tray-SIM-DATASET、lerobot-libero | 两卡/预估 3天 | <ul style="list-style-type: none"> 如使用SO101仿真数据，训练后可支持SO101抓笔进笔筒的模型评测任务。 如使用R1仿真数据，训练后可支持星海图R1机器人红色插头交接任务的模型评测。 如使用JAKA仿真数据，训练后可支持JAKA机械臂抓取方块放入盘子的模型评测。 如使用lerobot-libero数据集，训练后可支持libero评测。 |

| 预置模型 | CloudRobo 试用功能 | 预置数据集 | 算力规格& 预计时长 | 场景描述 |
|-------------------|-------------------|--|---------------|--|
| LeRobot_Pi0-Base | 模型训练、 模型部署 | SO101_Place_P en_Holder-SIM- DATASET、 R1_Handover_R ed_Plug_Right_ Left-SIM- DATASET、 Jaka_Place_Bloc k_Into_Tray- SIM- DATASET、 lerobot-libero | 两卡/预估 3天 | <ul style="list-style-type: none"> 如使用SO101仿真数据，训练后可支持SO101抓笔进笔筒的模型评测任务。 如使用R1仿真数据，训练后可支持星海图R1机器人红色插头交接任务的模型评测。 如使用JAKA仿真数据，训练后可支持JAKA机械臂抓取方块放入盘子的模型评测。 如使用lerobot-libero数据集，训练后可支持libero评测。 |
| LeRobot_XVLA-Base | 模型训练、 模型部署 | R1_Handover_R ed_Plug_Right_ Left-SIM- DATASET、 SO101_Place_P en_Holder-SIM- DATASET、 Jaka_Place_Bloc k_Into_Tray- SIM- DATASET、 lerobot-libero | 两卡/预估 2天 | <ul style="list-style-type: none"> 使用R1仿真数据，训练后可支持星海图R1机器人红色插头交接任务的模型评测。 如使用SO101仿真数据，训练后可支持SO101抓笔进笔筒的模型评测任务。 如使用JAKA仿真数据，训练后可支持JAKA机械臂抓取方块放入盘子的模型评测。 如使用lerobot-libero数据集，训练后可支持libero评测。 |

| 预置模型 | CloudRobo 试用功能 | 预置数据集 | 算力规格& 预计时长 | 场景描述 |
|--------------------------|-------------------|--|---------------|--|
| LeRobot_PIOF AST-Base | 模型训练、 模型部署 | SO101_Place_P en_Holder-SIM- DATASET、 R1_Handover_R ed_Plug_Right_ Left-SIM- DATASET、 Jaka_Place_Bloc k_Into_Tray- SIM- DATASET、 lerobot-libero | 两卡/预估 3天 | <ul style="list-style-type: none"> 如使用SO101仿真数据，训练后可支持SO101抓笔进笔筒的模型评测任务。 如使用R1仿真数据，训练后可支持星海图R1机器人红色插头交接任务的模型评测。 如使用JAKA仿真数据，训练后可支持JAKA机械臂抓取方块放入盘子的模型评测。 如使用lerobot-libero数据集，训练后可支持libero评测。 |
| LeRobot_Smol VLA-Base | 模型训练、 模型部署 | R1_Handover_R ed_Plug_Right_ Left-SIM- DATASET、 lerobot-libero、 SO101_Place_P en_Holder-SIM- DATASET、 Jaka_Place_Bloc k_Into_Tray- SIM-DATASET | 单卡/预估 1天 | <ul style="list-style-type: none"> 使用R1仿真数据，训练后可支持星海图R1机器人红色插头交接任务的模型评测。 如使用lerobot-libero数据集，训练后可支持libero评测。 如使用SO101仿真数据，训练后可支持SO101抓笔进笔筒的模型评测任务。 如使用JAKA仿真数据，训练后可支持JAKA机械臂抓取方块放入盘子的模型评测。 |

| 预置模型 | CloudRobo 试用功能 | 预置数据集 | 算力规格& 预计时长 | 场景描述 |
|---------------------------------|-------------------|---|---------------|--|
| Physical-Intelligence_P10-Base | 模型训练、 模型部署 | SO101_Place_P en_Holder-SIM- DATASET、 R1_Handover_R ed_Plug_Right_ Left-SIM- DATASET、 Jaka_Place_Bloc k_Into_Tray- SIM-DATASET | 两卡/预估 3天 | <ul style="list-style-type: none"> 如使用SO101仿真数据，训练后可支持SO101抓笔进笔筒的模型评测任务。 如使用R1仿真数据，训练后可支持星海图R1机器人红色插头交接任务的模型评测。 如使用JAKA仿真数据，训练后可支持JAKA机械臂抓取方块放入盘子的模型评测。 |
| Physical-Intelligence_P105-Base | 模型训练、 模型部署 | SO101_Place_P en_Holder-SIM- DATASET、 R1_Handover_R ed_Plug_Right_ Left-SIM- DATASET、 Jaka_Place_Bloc k_Into_Tray- SIM-DATASET | 两卡/预估 3天 | <ul style="list-style-type: none"> 如使用SO101仿真数据，训练后可支持SO101抓笔进笔筒的模型评测任务。 如使用R1仿真数据，训练后可支持星海图R1机器人红色插头交接任务的模型评测。 如使用JAKA仿真数据，训练后可支持JAKA机械臂抓取方块放入盘子的模型评测。 |

| 预置模型 | CloudRobo 试用功能 | 预置数据集 | 算力规格& 预计时长 | 场景描述 |
|-----------------------|-------------------|--|---------------|---|
| LeRobot_ACT | 模型训练、 模型部署 | SO101_Place_P en_Holder-SIM- DATASET、 R1_Handover_R ed_Plug_Right_ Left-SIM- DATASET、 Jaka_Place_Bloc k_Into_Tray- SIM- DATASET、 lerobot-libero | 单卡/预估 1天 | <ul style="list-style-type: none"> 如使用SO101仿真数据，训练后可支持SO101抓笔进笔筒的模型评测任务。 如使用R1仿真数据，训练后可支持星海图R1机器人红色插头交接任务的模型评测。 如使用JAKA仿真数据，训练后可支持JAKA机械臂抓取方块放入盘子的模型评测。 如使用lerobot-libero数据集，训练后可支持libero评测 |
| LeRobot_Diffu sion | 模型训练、 模型部署 | SO101_Place_P en_Holder-SIM- DATASET、 Jaka_Place_Bloc k_Into_Tray- SIM- DATASET、 lerobot-libero | 单卡/预估 1天 | <ul style="list-style-type: none"> 如使用SO101仿真数据，训练后可支持SO101抓笔进笔筒的模型评测任务。 如使用JAKA仿真数据，训练后可支持JAKA机械臂抓取方块放入盘子的模型评测。 如使用lerobot-libero数据集，训练后可支持libero评测。 |

| 预置模型 | CloudRobo 试用功能 | 预置数据集 | 算力规格& 预计时长 | 场景描述 |
|--|------------------------|--|---------------|--|
| CloudRobo-VLA0-libero | 模型训练、 模型部署 | SO101_Place_P en_Holder-SIM- DATASET、 Jaka_Place_Bloc k_Into_Tray- SIM- DATASET、 lerobot-libero | 两卡/预估 2天 | 采集真机相关数据以 LeRobotDataset v2.1或v3.0数据格 式保存，即可用于 该真机的相关场景 测试。 如使用lerobot- libero数据，训练 后可支持libero评 测。 |
| LeRobot_WAL L-OSS-Base | 模型训练、 模型部署 | SO101_Place_P en_Holder-SIM- DATASET、 R1_Handover_R ed_Plug_Right_ Left-SIM- DATASET、 Jaka_Place_Bloc k_Into_Tray- SIM- DATASET、 lerobot-libero | 八卡/预估 2天 | <ul style="list-style-type: none"> 如使用SO101 仿真数据，训 练后可支持 SO101抓笔进 笔筒的模型评 测任务。 如使用R1仿真 数据，训练后 可支持星海图 R1机器人红色 插头交接任务 的模型评测。 如使用JAKA仿 真数据，训练 后可支持JAKA 机械臂抓取方 块放入盘子的 模型评测。 如使用lerobot- libero数据集， 训练后可支持 libero评测。 |
| RLinf-Pi0- LIBERO- Spatial- Object-Goal- SFT | 强化学习、 模型部署、 模型评测 | - | 单卡/预估 2天 | 该预置模型为 RLinf基于LIBERO- Spatial-Object- Goal数据集微调 后的PI0模型，用 于强化学习后训 练，可基于 LIBERO任务集进 行仿真强化训练任 务。 |

| 预置模型 | CloudRobo 试用功能 | 预置数据集 | 算力规格& 预计时长 | 场景描述 |
|-----------------------------------|------------------------|-------|---------------|--|
| RLinf-Pi0- LIBERO-Long- SFT | 强化学习、 模型部署、 模型评测 | - | 单卡/预估 2天 | 该预置模型为 RLinf基于LIBERO 长序列任务数据集 微调后的PI0模 型，用于强化学习 后训练，可基于 LIBERO任务集进 行仿真强化训练任 务。 |
| RLinf-Pi05- LIBERO-SFT | 强化学习、 模型部署、 模型评测 | - | 单卡/预估 2天 | 该预置模型为 RLinf基于LIBERO 数据集微调后的 PI05模型，用于强 化学习后训练，可 基于LIBERO任务 集进行仿真强化训 练任务。 |
| Pelican1- VL-7B | 模型部署 | - | 单卡 | 在物体抓取、导 航、协同操作等机 器人任务中，可负 责理解高层任务目 标，还能输出详细 动作序列并对每一 步进行可行性评 估。 |
| MiMo- Embodied-7B | 模型部署 | - | 单卡 | 在具身智能任务中 具备任务规划、可 供性预测和空间理 解等能力。 |
| RoboBrain2_5 -8B-NV | 模型部署 | - | 单卡 | 在具身智能相关任 务中支持解析复杂 指令并精准预测点 位与检测框的空间 感知、可预判未来 运动轨迹的时序感 知。 |

📖 说明

训练时长基于模型默认训练参数评估。

6 纳管 CCE 集群时，提示“未找到委托，请检查委托配置”

问题描述：纳管CCE集群时，提示“未找到委托，请检查委托配置”。

解决方法：在统一身份认证平台，新增身份策略，然后将统一身份认证服务的操作（"cce:accessPolicy:delete","iam:agencies:listV5"）添加到新增身份策略中，并将新增的身份策略授权给名称为“agency_for_CloudRobo”的委托。

添加方法：

步骤1 需要先跳转到统一身份认证平台的新版控制台。

1. 鼠标放到右上角用户信息，会弹出“基本信息”弹框，单击弹框底部文字“统一身份认证”。

图 6-1 跳转统一身份认证平台



2. 跳转到统一身份认证服务IAM界面后，单击右上角的“体验新版控制台”按钮，进入IAM新版控制台。

步骤2 创建身份策略。

1. 在统一身份认证服务IAM的新版控制台界面，单击左侧导航栏“身份策略”，在“身份策略”界面单击右上角的“创建自定义身份策略”。

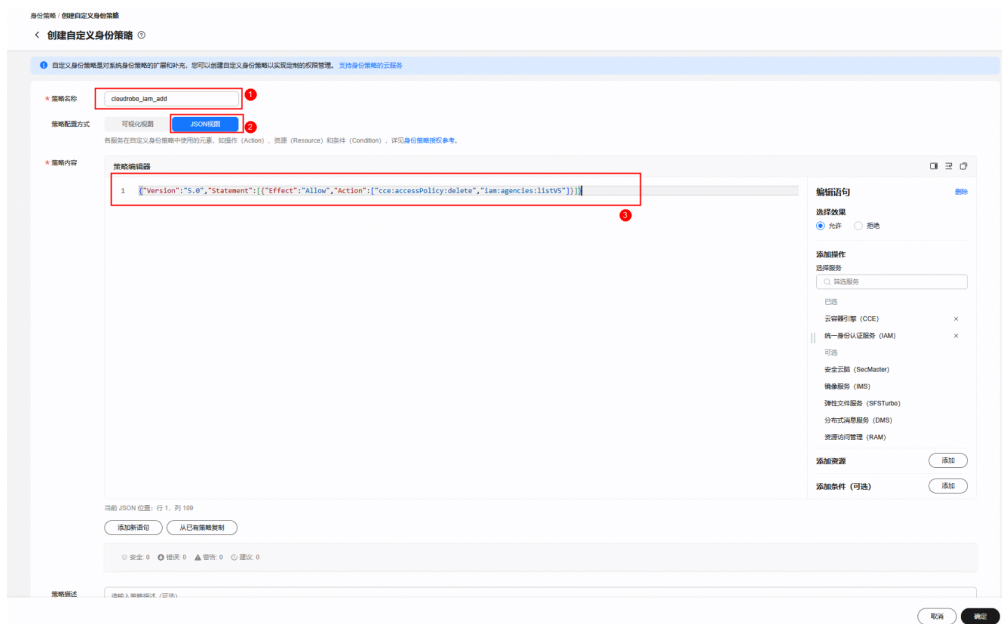
图 6-2 创建自定义身份策略



2. “策略名称”填写“cloudrobo_iam_add”，“策略配置方式”选择“JSON视图”，复制内容到策略编辑器中，最后单击右下角的“确定”。

待复制的内容为：{"Version":"5.0","Statement":[{"Effect":"Allow","Action":["cce:accessPolicy:delete","iam:agencies:listV5"]}]}

图 6-3 填写自定义身份策略



步骤3 “agency_for_CloudRobo”的委托授权新增的“cloudrobo_iam_add”身份策略。

1. 在统一身份认证服务IAM平台，单击左侧的导航栏“委托”，在“委托”界面的搜索框搜索“agency_for_CloudRobo”，然后单击“操作”列下的“授权”。

图 6-4 授权身份策略



2. 搜索新增的身份策略“cloudrobo_iam_add”，选中后单击“确定”即可。

----结束