

北京企学研教育科技有限公司

企学研字[2026] 4 号

关于征集“奥地利2026具身智能四足机器人编程挑战赛 技能提升训练营合作单位”的通知

各相关单位：

奥地利 2026 具身智能四足机器人编程挑战赛（Austria 2026 Embodied Intelligence Quadruped Robot Programming Challenge，英文简称：AEIC）是在奥地利联邦教育部指导下由奥地利下奥州教育局和欧中教育与文化联盟共同主办的国际竞赛。大赛将于 2026 年 5 月在奥地利下奥州默德灵市隆重举办，根据北京企学研教育科技有限公司（ECR）印发的“关于开展 2026 国际培训项目和征集合作单位的通知”（企学研字[2025] 32 号）。现向有国际化业务需求的单位征集“奥地利 2026 具身智能四足机器人编程挑战赛技能提升训练营合作单位”，以承办具身智能四足机器人编程国际技能训练营。相关说明如下：

一、训练营概述

培训对象：来自奥地利HTL高等职业技术学校的在校师生。

培训语言：英语或德语。

培训依据：奥地利2026具身智能四足机器人编程挑战赛技术文件，开展与竞赛任务相对应的技能提升培训，以满足参赛选手的技能提升需求。

二、课程要求

课次	实训项目名称	内容要求	学时	属性	演示方式
第一次课	机器人平台入门	介绍机器人的软硬件架构，熟悉机器人的操作方式（手柄控制、手机APP控制）	2	讲解 演示 验证	app/ 遥控器
	开发环境入门	掌握机器人基础开发环境的使用， 介绍下当前方案需要的技术知识内容： 1、ROS的基础知识 2、熟练python 3、目标检测算法 4、GRPC通信和protobuf数据结构 5、音视频开发	2	讲解 演示 验证	app/ 代码
	基础模块使用	掌握避障功能的使用和开启，控制机器人灯光等一些基础功能的使用	1	讲解 演示 验证	app
第二次课	避障数据获取	基于探物雷达的 ,建立避障地图，实现障碍物感知	1	讲解 演示 验证	app
	导览功能介绍	基于导览模式，进行任务制定以及语音播报、动作之类的展示	2	讲解 验证 设计	app
第三次课	多媒体数据获取	基于机器人中内置的高清相机，获取并显示实时多媒体流数据/图像数据	1	讲解 演示 验证	app

	赛事需求功能方案实现讲解	基于当前方案，介绍二次开发大概实现方式 1、ros2 rviz地图显示以及定位初始化机器狗位置以及巡航点位的获取设置 2、通过GRPC接口获取对应功能实现，如语音播报、到达指定点、触摸触发、获取状态等 3、通过rtsp视频流获取图像数据再做目标检测	8	讲解 演示 验证	代码
	智能巡检综合案例训练	通过智能巡检场景案例，在实验室进行多模块融合巡检技能训练：环境感知建图、自主路径规划、目标检测以及异常识别上报、语音交互功能一体化开发	1	讲解	
第四次课	赛事需求功能方案答疑	针对该方案的实现进行解答以及支持	4	讲解 演示 验证	代码
软硬件平台	仿生四足机器人 MagicDog （EDU版本）、 MagicDog 训练库				

三、项目承办条件

1.为保证满足国外学员的培训需求，培训项目的承办单位须统一使用项目建设方指定的培训服务包（含培训课程及培训平台）。

2.承办单位需配备熟悉国际教育教学方法及能够双语授课的校内

教师或合规聘请的外籍讲师。

3.线上培训要求

3.1 项目周期：每期 5~8 天。每天培训时长为 3 学时；

3.2 网络会议室（含线上会议硬件设备可连接互联网）。

4.培训方式及部署

4.1 实训平台：ZOOM 会议；

4.2 教师和学生用软件：MagicDog 训练库

4.3 教师和学生用硬件：仿生四足机器人 MagicDog（EDU 版）

4.4 电脑配置建议：

操作系统:windows10 版本及以上

CPU: Intel Core i5 及以上

内存：8GB 或以上

硬盘：256GB 或以上

显卡：独立显卡，4G 显存

摄像头：电脑需配置摄像头，用于教学演示

4.5 实训人员：专业实训师+课堂记录员+随堂人工翻译（按需）。

四、相关说明

请各意向合作院校结合本校国际化合作任务，酌情申请承办奥地利具身智能四足机器人编程训练营项目。项目开展所涉及培训期数、授课人数以及培训服务包等具体事宜可向联系人咨询。

五、联系方式

王智星 17326953020, 16603414964（微信同号）

梁 为 15795480231（微信同号）

尹 华 18201687931（微信同号）

附件：

- 1.奥地利 2026 具身智能四足机器人编程挑战赛报名通知
- 2.奥地利 2026 具身智能四足机器人编程挑战赛技术文件
- 3.AEIC 挑战赛报名操作指南
- 4.奥地利 HTL 学校概览

