

附件 2:

《具身智能四足仿生机器人技术与场景应用》

教材编写简介

《具身智能四足仿生机器人技术与场景应用》（以下简称教材）编写启动源于中国电子企业协会主办的 2026 IEIIC 国际具身智能创新大赛·国际具身智能场景开发挑战专项赛和奥地利下奥州教育局主办的奥地利 2026 具身智能四足机器人编程挑战赛（AEIC）相关成果。两项赛事均由北京企学研教育科技有限公司组织国内外专家开展竞赛技术文件编写、赛题开发，邀请裁判现场执裁和组织邀请国内外各院校师生参加比赛。

2026 IEIIC 国际具身智能场景开发挑战专项赛由中国电子企业协会主办，聚焦工业自动化巡检真实场景，以四足机器狗为核心载体，全面考核参赛团队的技术落地与系统集成能力。赛事设置机器狗表演操作、视觉识别、工业场景应用三大考核任务，涵盖避障建图、自主导航、目标检测、语音播报等核心功能。奥地利 2026 具身智能四足机器人编程挑战赛（AEIC）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，赛事聚焦具身智能与四足机器人编程核心技术。两项赛事汇聚了来自中国、奥地利、乌兹别克斯坦等多国高校精英队伍，围绕四足机器人编程与场景应用展开跨国技术交流。

教材编写团队将由行业专家、各企业工程师、各院校教师和参赛获奖团队共同组成，围绕四足机器人本体、仿真、场景应用等方向开展编写工作。教材内容将深度融合赛事考核标准与实际应用场景，系统涵盖四足仿生机器人基础理论、运动控制、感知与导航、仿真技术以及工业巡检、应急救援等典型场景应用。教材将采用立体化配套建设，同步开发电子课件、

视频、动画、教案、习题及答案等数字化教学资源，服务院校教学、企业培训和大赛选手培养需求。