

河南省仪器仪表行业协会文件

豫仪协字〔2026〕24号

关于举办2026年“宇树四足机器人仿生实训台开发与实践”暑期师资培训的通知

一、培训背景

具身智能是人工智能发展的重要方向，已成为国家战略性新兴产业布局的核心领域之一。随着四足机器人、人形机器人在工业、教育、科研等场景加速落地，高校与职业院校对具身智能方向专业人才的培养需求日益迫切。

为深入贯彻产教融合、科教融汇发展政策，精准对接产业岗位标准与院校育人需求，助力各院校优化人工智能、机器人工程、智能制造等相关专业课程体系，升级实训教学资源。本次培训依托宇树四足机器人仿生实训台与行业实践案例，面向全国院校骨干教师开展系统化专项技术培训，搭建校企协同育人、资源共享、技术互通的交流平台，全面提升院校机器人方向实训教学与课程建设能力。

二、培训目标

1. 掌握宇树Go2机器狗的硬件构成、安全操作规范与基础遥控操作，可独立完成设备开关机、姿态调整、行走控制及工作模式切换。

2. 能独立搭建Ubuntu开发环境，完成unitree_sdk2及ROS2的安装配置与网络通信调试，具备机器狗二次开发的基础环境部署能力。

3. 掌握基于unitree_sdk2的底层与高层运动控制开发方法，以及语音模块、视觉模块的综合应用，可实现语音指令控制、视觉识别与运动联动的综合功能。

4. 掌握多传感器（相机、IMU、激光雷达、UWB）的数据读取与融合感知方法，并具备四足机器人基础运维（电池、电机、传感器检测）的实践能力。

三、培训对象

1. 全国本科院校、职业院校、技工技师院校机器人工程、人工智能、自动化、智能制造等相关专业教师。

2. 计划开展具身智能/机器人方向课程建设、证书培训及实训基地建设的相关机构骨干教师。

四、组织机构

指导单位：河南省人工智能学会

主办单位：河南省仪器仪表行业协会

承办单位：郑州信息工程职业学院

协办单位：河南具身智能产业发展有限公司、河南合众信泰科技有限公司、河南新世纪拓普电子科技有限公司

技术支持：杭州宇树机器人有限公司

五、培训时间及地点

报到时间：2026年8月25日（周二）上午8:30

培训时间：2026年8月26日（周三）—2026年8月28日（周五）

培训地点：新乡市获嘉县仁爱东路88号郑州信息工程职业学院（获嘉校区）

六、培训模式及费用

1. 采用“理论授课+真机实操+案例研讨+交流沙龙”相结合的线下模式，确保参训教师学练结合、学以致用。

2. 本次培训免收培训费，学员往返交通、食宿费用需自行承担。

七、报名方式及须知

为保障培训有序开展，本次培训开设两种报名方式，参训人员任选其一即可，报名成功后务必加入学员交流群，以便接收培训通知、课程资料及行程安排。

方法一：扫码在线报名

微信扫描下方二维码完成在线报名。报名成功后扫描“学员交流群二维码”入群。

入群申请备注格式：学校+姓名，工作人员核验通过后方可入群。



报名二维码



学员交流群

方式二：邮箱报名

编辑个人报名信息（含姓名、所在学校、所属学院、联系电话等关键信息），发送至指定报名邮箱，完成报名登记核验。

报名邮箱：yuanrui@hzxt.com.cn

报名须知：

本次培训限额40人，每所院校限报2人，名额报满即止。为保障培训覆盖面，已参与第一期宇树G1机器人开发与实践暑期师资培训的教师不再接受本次报名。

八、联系方式

联系人：袁老师

手机：13283870661（微信同手机号）

邮箱：yuanrui@hzxt.com.cn

九、特别说明

1. 参加培训教师，考评合格后将获得相对应的结业证书。
2. 培训期间建议自备电脑、网口转接器（若您的电脑自带网线接口则无需准备）等，以便学习。
3. 请参加培训的教师注意查阅课程时间、地点安排，合理规划自己的行程。
4. 本次培训根据实时形势做出调整，如有变化将及时通知。

河南省仪器仪表行业协会



2026年8月10日

郑州信息工程职业学院

2026年8月10日

附：培训日程安排

宇树四足机器人仿生实训台开发与实践			
日期	模块	主题	详细内容
8月26日 9:00-12:00 14:30-17:30	机器狗基础认知与操控模块	机器狗的结构认识	系统认识宇树Go2的硬件架构、关节电机、供电系统、各类传感器等。
		机器狗的遥控操作	熟悉宇树Go2的手柄操作以及手机APP内容。
		电机结构与基础控制	电机控制参数的详细描述以及理解减速比的概念，并实现电机的速度、角度以及正弦波控制。
8月27日 9:00-12:00 14:30-17:30	运动控制与智能感知模块	底层运动控制	宇树Go2的底层运动控制相关话题简介并实现悬挂单腿运动控制和悬挂多腿运动控制。
		高层运动控制	宇树Go2的高层运动控制相关话题简介、SDK的示例代码运行、基于SDK的键盘控制和图形化界面控制。
		多传感器融合感知	相机的原理解释和信号读取；IMU的原理解释和数据读取；激光雷达的原理解释、数据读取以及数据解读并利用激光雷达获取障碍物的距离；UWB简介与接口说明以及控制数据读取。
8月28日 9:00-12:00 14:30-17:30	智能交互与综合运维模块	语音模块综合实践	声音的原理解释、M260C智能音箱的调试工具；离线唤醒与应答的实现；离线语音识别的实现；语音模块综合实践。
		视觉模块综合实践	用SDK获取Go2本体相机画面；用页面显示Go2本体相机画面；用页面显示深度相机画面；用深度相机做颜色识别和深度测量；视觉模块综合实验 [使用本体相机]。
		四足机器人基础运维	电池、电机、IMU检测；摄像头检测；激光雷达检测。