UNITREE

用科技推动世界进步

TECHNOLOGY DRIVES WORLD PROGRESS

宇树科技股份有限公司

地　址：浙江省杭州市滨江区西兴街道物联网街276号
中国数谷大厦3号楼

了解更多详情请登录：www.unitree.com
全国服务热线：400 626 6518
邮箱：sales_global@unitree.com

*请各位用户不要危险性改造和使用机器人
*请访问宇树科技官网了解更多产品相关条款与政策，请遵守各地区法律法规
*目前全球都处于早期探索阶段，个人用户采购前请务必先详细了解清楚人形机器人的局限性

Unitree宇树科技　　宇树生态合作

UNITREE 宇树



智能体机器人 教育解决方案

Intelligent Agent Robot Education Solutions

宇树科技股份有限公司

CONTENTS
目录

01 企业介绍 Company Introduction P01

02 发展背景 Development Background P03

03 解决方案 Solution P05

04 硬件设备 Hardware Equipment P09

05 课程体系 Curriculum System P15

06 赛事体系 Competition System P19

07 实验室建设 Laboratory Construction P21

08 合作 Cooperate P23









01
ENTERPRISE
企业介绍

全球销量历年领先:
是全球首家公开零售高性能四足机器人并最早实现行业落地的公司。

卓越的产品领先性:
在机器人核心零部件、运动控制、机器人感知决策、机器人AI等综合领域持续深耕，引领行业。

- 杭州宇树科技是一家世界知名的民用机器人公司，专注于消费级、行业级高性能通用足式/人形机器人及灵巧机械臂的自主研发、生产和销售。
- 曾受邀参加2021牛年央视春晚、2022冬奥会开幕式、2023 Super Bowl赛前表演、2023杭州亚运会、亚残运会和2025蛇年央视春晚等，并多次受到央视新闻联播等权威媒体报道。

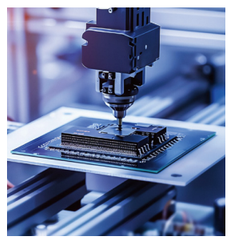
全球领先

宇树科技从2013年开始，致力于消费级、行业级高性能通用足式/人形机器人的自主研发，坚持软、硬件自主创新，是国内四足机器人相关专利最多的机器人公司。



核心自研

自研电机、减速器、编码器及各类机器人传感器（相机、雷达等），自主开发各类机器人算法（运动控制、感知、导航、AI等）。



技术驱动

半年时间研发出通用人形机器人H1，并且开始量产，不断迭代更新，综合性能全球领先，跑步速度达到3.4m/s，是全球首个可实现原地空翻的全尺寸电驱动人形机器人。



02
DEVELOPMENT
发展背景

“机器人+”应用行动实施方案

2023年2月，工业和信息化部、教育部等17个部门联合印发《“机器人+”应用行动实施方案》，教育领域被列为“机器人+”重点应用领域之一。方案要求各级院校的机器人完善教学内容和实践环境，针对教学实训和竞赛需求开发相应课程内容。特别强调强化高校机器人工程相关专业建设，提升实验实训平台水平。

《高等学校人工智能创新行动计划》

2018年4月，教育部印发《高等学校人工智能创新行动计划》（简称《计划》），要求推进“新工科”建设，重视人工智能与计算机、控制、数学、统计学、物理学、生物学、心理学、社会学、法学等学科专业教育的交叉融合，形成“人工智能+X”复合专业培养新模式，到2020年建设100个“人工智能+X”复合特色专业、建立50家人工智能学院、研究院或交叉研究中心。

职业教育产教融合赋能提升行动实施方案

2023年6月，国家发改委、教育部等八部门提出深化职业教育产教融合的系列措施，要求优先发展人工智能等新兴产业相关专业，推动教育链与产业链紧密衔接，培养支撑产业重大需求的高素质技术技能人才。同时鼓励企业深度参与专业规划、课程设置、教材开发等环节，将产业需求融入人才培养全流程，以提高人才培养质量。



科技 创新 教育 发展

近年来，人工智能的研究逐渐从纯粹的算法发展转向更加综合的具身智能(Embodied Intelligence)。

机器人作为具身智能的重要载体，在教育及科研领域展现出广阔的发展前景，通过高性能足式/人形机器人为学生提供动手实践的机会，培养其科学探究与工程实践能力，改变传统教学模式与学习体验。

03

SOLUTION

具身智能创新教育解决方案

➤ 实验装备体系

实验装备以"人"为核心，模拟、延伸和拓展人的智能；

分为机器人、课程包、配件、实训套件四个类别；

设计多种PBL项目，教室内即可轻松搭建并学习各行业具身智能应用系统；

为具身智能学习兴趣浓厚，成绩出类拔萃的学生提供具身智能实训套件，并配套实训手册，进一步提升具身智能创新应用能力，助力学校综合实力升级。

执行单元



人形机器人



四足机器人

感知单元

深度相机



视觉能力

语音套件、麦克风、喇叭、音响等



听说能力

雷达



环境感知能力

决策单元



大脑



智能算法



发展模式



适用方向

科教结合、培研一体、产学融合、校企合作
面向人工智能新技术，探索专业改造升级新方向

教学：职教、本科及研究生层次的人工智能专业教学，全面覆盖实训室建设、硬件操作、软件编程、课程资源和师资培训。

科研：作为人工智能领域的研究与开发平台，专注于机器人设计、运动控制、视觉感知等关键技术领域的实验验证与科研创新。

竞赛：机器人性能优良，满足国际标准的机器人平台要求，支持国内外权威机器人竞赛。

适用专业

智能机器人技术	电气工程	机器人工程	电子信息类
人工智能工程技术	软件工程	系统工程	自动化类
人工智能技术应用	计算机类	人工智能	机械类

实验装备体系



课程体系

与国内一流师范院校专家团队围绕具身智能知识体系，以搭建简易具身智能系统为目的，共研具身智能课程，培养学生动手实践，创新应用能力。



师资培训

在国家顶级教育专家指导下输出具身智能标准教师培训方案，PBL项目式学习与国际先进教学法贯穿始终。



标准化实验室建设

采用开放式空间分区设计，软硬件结合学习平台，系统化配置,科学化空间设计，确保教学和学习高效率。



社团活动

校企合作开展专家讲座、研学等活动，丰富课余学习活动，激发学生兴趣，培养学生自主学习能力和团队协作能力。



赛事平台

睿抗机器人开发者大赛、“中国软件杯”大学生软件设计大赛、中国高校智能机器人创意大赛等竞赛平台资源，为学习提供评价闭环。

04
DEVICE
硬件设备

通用人形开发平台——G1

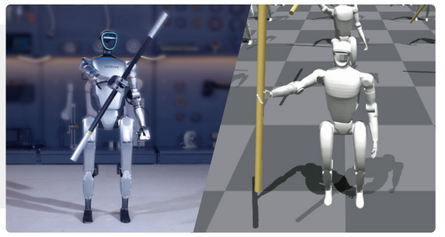


1.超越常人的灵活性

超大关节运动角度空间，
23~43个关节电机。

2.模仿&强化学习驱动

在AI加速下的机器人技术，
每天都在升级进化。





3.力控灵巧手，操作万物

结合力位混合控制，灵敏可靠，可以模拟
人手实现对物体的精准操作。

4.UnifoLM (Unitree机器人统一大模型)

机器人世界模型，提供共创平台——UnifoLM，
共创智能体新时代。



身型数值	最大关节扭矩	Dex3-1力控灵巧手
体重约 35 kg 身高约 132 cm	120 N.m	3指力控灵巧手
续航时间	**总自由度**	**360°探测感知**
约 2 h	≤ 43 个	3D激光雷达+深度感知

通用四足开发平台——Go2

伴随模组
伴随遥控器及智能伴随，
任你选择

前置摄像头
图传分辨率1280×720
视场角120°，
超广角拍摄更清晰

前置照明灯
明亮无比，能够照亮
前行的每个细节

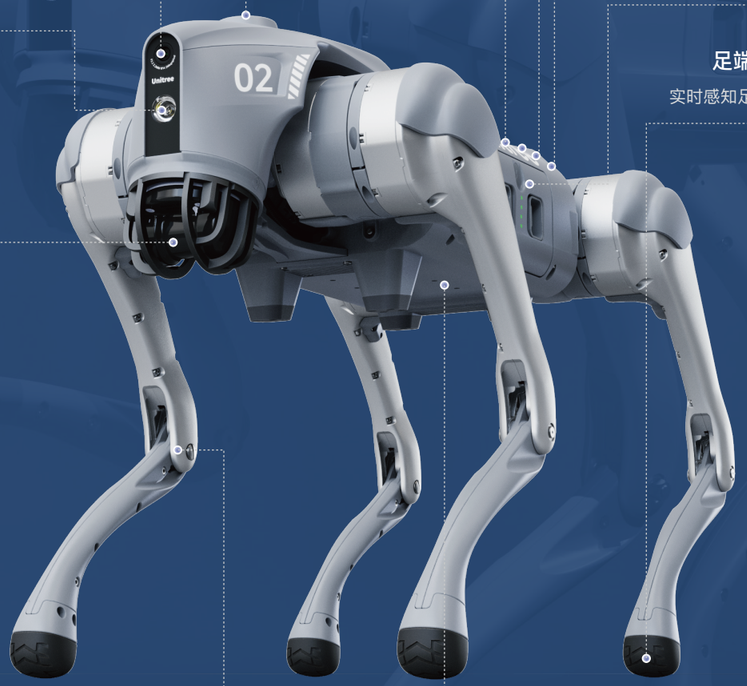
语音对讲麦克风
无限场景，让沟通更有效

强大核心
·运动控制器
高性能ARM处理器
·升级AI算法处理器
外置ORIN NX/NANO

硬件升级，更稳、更强
·3D激光雷达，建图避障
·4G ESIM卡
·WiFi 双频无线
·蓝牙5.2
连接更稳定，可远距离操控

智能电池
标配8000mAh电池
更有15000mAh长续航版
过温/过充/短路等防护

足端力传感器
实时感知足端接触状态



4D LiDAR L1
360°×90°全向超广角扫描
自主避障，盲区小且运行稳定

12个动力关节内置线缆
动力强劲，美观简洁，
带来视觉新体验

音乐播放（喇叭）
随时随地，听你想听

01 智能伴随系统



ISS2.0智能伴随功能

通过采用全新的无线矢量定位及控制技术，定位精度技术提升50%，遥控距离大于30米[1]，并结合优化的避障策略，可以使机器人更好地适应复杂环境。

[1] 空旷无干扰无遮挡环境

02 性能升级



强劲关节性能提升30%

全新提升Go2机器人的膝关节扭矩峰值45N.m[2]，新增内部走线工艺，膝关节电机区域内还有热管辅助散热系统，有效降低温度。

[2] 12个关节电机，最大扭矩有差异，此为其中最大关节电机的最大扭矩

03 超长续航



电池能量及续航提升150%

Go2机器人电池容量升级到8000mAh，可选15000mAh超长续航电池，电压升级到28.8V,提高电机工作效率和稳定性。

04 先进的AI模式



丰富动作姿态

通过大规模的AI模拟训练，让Go2机器狗掌握倒立行走、自适应翻身起立和越障攀爬等先进步态，同时拥有出色的灵活性和稳定性。
可执行跳跃、伸懒腰、握手、开心、扑人、坐下等多种动作姿态。

通用四足开发实训平台

四足机器人实训平台是面向院校教学、科研与创新实践的通用四足平台。
其硬件融合先进的运动控制系统、全方位感知模块以及开放式的软件接口，为自动化类、计算机类、人工智能类专业提供系统化、可扩展的实训基础。

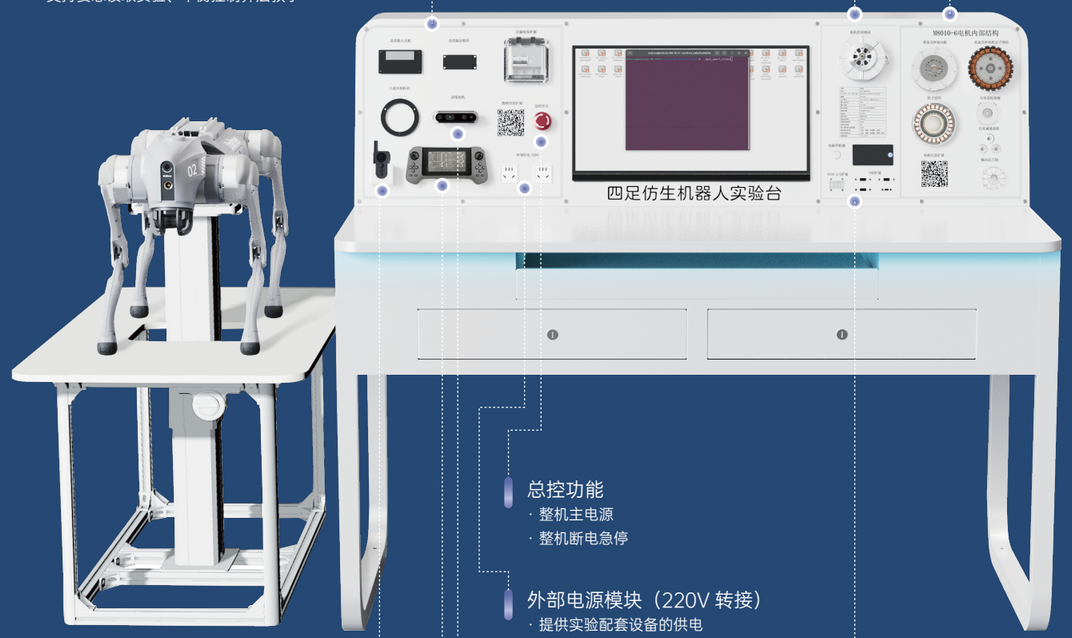
核心硬件参数与功能模块

语音输入/输出系统
· 语音输入模组
· 语音输出喇叭
用于多模态交互、语音控制、HRI 实训课程。

六轴 IMU 姿态传感器
· 展示 IMU 姿态与加速度测量原理
· 支持姿态读取实验、平衡控制算法教学

典型传动组件展示区
· 行星齿轮组
· 电机框架
· 链轮
· 主轴轴承
· 联轴器
· 增量式编码器
用于机械结构、动力传输、机构学课程。

M8010-6 直驱电机拆解结构
展示电机内部的完整动力链路：
· 电机控制原理
· 驱动系统结构
· 编码器反馈与闭环控制
· 扭矩产生原理与传动教学



总控功能
· 整机主电源
· 整机断电急停

外部电源模块（220V 转接）
· 提供实验配套设备的供电
· 带安全防护设计，用于电气工程实训

深度摄像头模块
· 结构光/深度成像
· 用于三维测量、人体识别、目标定位等课程

Go2 机器人遥控器
· 作为手动遥控设备
· 支持机器人步态调试、遥操作课程

工业级 UWB 定位模组
· 演示高精度定位
· 支持室内定位、机器人集群定位与多机协同课程

I/O 与扩展接口
· USB-A × 3
· USB-C 3.0 × 1
· 千兆网口 × 1
· Go2 专用直连供电 × 1
· 通用 220V 输出 × 2
· 支持 Wi-Fi / 蓝牙无线开发

四大类教学实训课程

本实训体系涵盖机器人底层控制、传感器感知、多腿运动控制以及工程化项目实践四大方向，形成从“单点技能”到“系统级工程能力”的完整知识链路。课程既满足院校AI/机器人/机电等专业的教学大纲，也可覆盖竞赛、科研、职业技能培训等多类教学

本体电机控制类

面向电机控制、嵌入式系统、机器人底层运动原理等课程，帮助学生掌握四足机器人最核心的驱动机理。



01 电机正反转控制实验
课程目标：掌握直驱电机的基本控制原理，理解PWM、驱动电流、换相逻辑等关键参数。

核心内容
· 电机基础原理与力矩产生机制
· Linux 环境下的外设访问基础
· C++ 控制程序编写与调试
· 电机转速、方向、转矩调节实验

02 电机角度精确控制实验
课程目标：学习闭环控制系统（PID）的使用，实现精准角度控制。

核心内容
· 编码器角度读取
· 角度闭环控制算法设计（PID）
· 网络命令下发与实时回读
· C++ 程序控制电机角度与轨迹

运动控制类

围绕四足机器人“走得稳、走得快、走得准”这一核心目标，构建运动控制的全链路教学。



01 悬挂多腿运动控制实验
课程目标：实现单腿、多腿节律控制，掌握运动学与关节轨迹规划基础。

核心内容
· Unitree SDK2 高级控制接口调用
· ROS2 初阶发布/订阅机制
· C++ 轨迹规划与关节控制
· 单腿/双腿动作复现实验

02 落地步态运动控制实验
课程目标：学习真实地形下的稳定步态生成与控制策略，为更高阶运动算法奠基。

核心内容
· Unitree SDK2 落地控制接口
· ROS2 控制框架与回调机制
· C++ 运动学/逆运动学基础
· Python 辅助工具链（数据记录等）
· Linux 环境的控制与调参

项目式实训类

面向工程应用实践，让学生以真实的机电系统思维完成“能运行、能维护、能升级”的四足机器人项目。



01 四足机器人运维
课程目标：掌握整机拆装、标定、诊断与维修能力，适用于机电一体化、智能制造等专业。

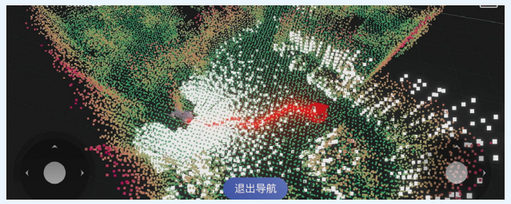
核心内容
· 基础拆装与结构认知
· 电机与传感器故障诊断
· 零部件标定流程
· Linux 系统维护与日志分析
· 二次开发环境搭建与调试

02 四足机器人模拟巡检
课程目标：构建一个完整的“模拟巡检”项目，从感知 → 规划 → 执行全流程实践。

核心内容
· Unitree SDK2 跨障接口调用
· 地形感知（视觉/雷达）
· 跨障路径规划
· 动作库调用与策略执行
· 二次开发的真实应用示例

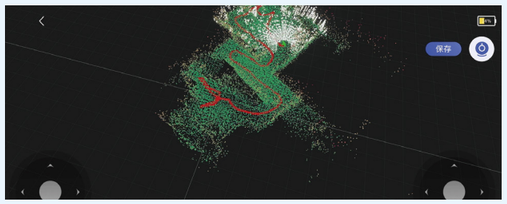
感知与传感类

培养学生对多模态传感器的理解与数据处理能力，为后续 SLAM、导航、控制奠定基



01 视觉信号采集实验
课程目标：掌握机器人视觉数据的采集、图像处理基础与感知接口调用方

核心内容
· 使用 SDK 读取图像流
· OpenCV 图像处理基础操作
· 视觉 ROI 提取、边缘检测
· 为后续视觉导航与检测任务打基础



02 IMU 姿态数据获取实验
课程目标：理解惯性测量单元在机器人中的作用，完成姿态估计与运动状态分析。

核心内容
· 嵌入式 IMU 数据格式解析
· 加速度、角速度、姿态角计算
· IMU 噪声与滤波基础
· 机器人倾角与姿态判断

03 激光雷达数据读取实验
课程目标：掌握 LIDAR 采集、点云数据格式与基本障碍物检测方法。

核心内容
· Unitree SDK2 雷达接口调用
· ROS2 激光话题订阅与可视化
· 激光点云处理基础
· 简单障碍识别与距离计算

04 声音信号读取与识别实验
课程目标：用实际音频采集设备进行信号分析，体验多模态感知的应用场景。

核心内容
· 麦克风信号读取
· 二次开发接口讲解
· 基础声音识别与分类
· 语音指令交互入门

CURRICULUM SYSTEM

课程体系

05

课程概述

包含具身智能理论、底层技术及各种配套软硬件等全方位知识

以机器人为主要学习载体

以熟练掌握编程语言为学习基础

强调以项目式实验形式贯穿整个知识体系

课程特点

- **涵盖各行业典型智能应用案例**

  通过对实际案例的社会和经济效益展开分析，培养学生的具身智能意识。

- **以语言编程为基础**

  摒弃"编程 + 机器人 + 具身智能"混合教学模式，在启蒙和入门阶段各设先导课单独优先进行系统性学习，使具身智能易学易教易上手。

- **以系统学习具身智能知识体系为核心**

  由先导课、必修课、应用课和兴趣课四类课程组成，包含十二套教学资料，学校可选择性地开设课程。

- **采用项目式学习方式**

  将知识建构、技能培养与思维发展融入到运用具身智能工具解决问题和完成任务的过程中。

- **以搭建简易具身智能系统为学习目的**

  兼重理论学习和实践应用，从感知、决策、执行三个层面进行具身智能各个方面知识点的教学，并通过阶梯式的项目实践，培养学生动手实践能力。

课程类型



理论课程

以具身智能知识体系为主线，围绕具身智能概述、特征、应用、关键技术等开展理论知识学习。



理论实践课程

基于理论的学习设置小型实践课程进一步理解理论知识，在实践中验证理论，巩固知识学习。



学期综合应用课程

学期末设置的大型实践项目，综合应用学期内所学理论、知识与技能分组合作搭建大型应用场景，新旧知识融会贯通，创意设计进一步拓展。



行业应用课程

从各行各业选取具身智能典型应用场景，学习各行业应用场景背后的逻辑和行业知识，综合提高学生的科学素养。

《人形机器人综合应用》

课程名称	人形机器人综合应用	课程学时	总学时：46
课程类别	综合实践课	课程学分	自定
课程类型	理论实践一体	课程性质	必修
适用专业	电子/机电/人工智能		

《人形机器人综合应用》是一门人形机器人领域的综合实训课程，本实训课程基于宇树科技G1机器人构建一个数字孪生的综合实践项目，涵盖了仿真开发环境的使用、强化学习训练及实机部署、传感器数据读取及应用、目标识别及路径规划的算法实现及实机部署，培养学生在人形机器人领域的整体开发能力。

章节	实训项目名称	内容要求	课时
第1章	人形机器人简介与入门	介绍G1机器人的软硬件架构，熟悉机器人的操作方式（遥控器控制、手机APP控制）。	4
第2章	人形机器人的仿真系统开发	熟悉仿真开发环境的安和装和使用，掌握模型加载方法二次开发流程。	4
第3章	人形机器人的行走控制	基于强化学习算法，完成机器人在仿真环境中的行走任务并部署到实机中。	6
第4章	人形机器人的感知系统	掌握在仿真环境和实机中读取深度相机和激光雷达数据的方法。	5
第5章	人形机器人的目标识别	基于深度相机数据，在仿真环境和实机中完成特定目标识别。	5
第6章	人形机器人的定位系统	基于深度相机数据，在仿真环境和实机中完成自身和目标物体定位。	6
第7章	人形机器人的路径规划	基于定位数据和追踪目标，在仿真环境和实机中实现路径规划。	6
第8章	人形机器人综合实践应用	基于数字孪生项目，完成在仿真环境中的综合调试，并部署到实机中进行验证和调试。	10

《四足机器人综合应用》

课程名称	智能机器人综合应用	课程学时	总学时：56
课程类别	综合实践课	课程学分	自定
课程类型	理论实践一体	课程性质	必修
适用专业	电子/机电/人工智能		

《智能机器人综合应用》是一门机器人领域的综合实训课程，本实训课程基于宇树科技Go2 Edu机器人构建，涵盖了嵌入式系统开发、传感器使用、机器人系统集成及应用，培养学生在机器人领域的整体开发能力。

章节	实训项目名称	内容要求	课时
第1章	Go2机器人平台入门	介绍Go2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
第2章	开发环境入门	掌握Go2机器人基础开发环境的使用，Go2机器人自定义程序编写及调试流程。	2
第3章	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。	4
第4章	底层运动控制	底层运动控制的实现及调试，机器人腿部的精准控制，运动控制的调试框架编写。	2
第5章	高层运动控制	掌握Go2机器人高层控制接口的使用，实现复杂的运动控制。	2
第6章	遥控器状态获取	获取遥控器状态数据，自定义功能开发。	4
第7章	避障数据获取	基于激光雷达建立避障地图，实现障碍物感知。	4
第8章	路径规划与自主导航	基于激光雷达，实现Go2机器人的路径规划与自主导航。	4
第9章	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。	4
第10章	手势识别	通过手势识别控制Go2机器人运动。	4
第11章	人体跟随运动	通过人体姿态识别，实现Go2机器人追踪人体。	8
第12章	多功能综合实践	掌握Go2机器人的综合应用，让Go2机器人实现智能物流功能。	16

师资培训





知识与技能

设置具身智能理论及关键技术课程，配套专业实践课全面提升教师AI知识与技能。

教学方法与能力

系统性开展PBL项目式学习课程，使教师掌握计算思维、创新思维的培养流程，以及AI课程活动设计等教学能力。

分享与提升

通过开展小组创作、专家研讨、优秀案例分享等环节，促进教师进行AI教学经验分享，进而提升AI课程教学质量。

06

COMPETITION SYSTEM

赛事体系

机器人竞赛是学校人才培养和产业发展的重要手段。宇树科技致力于贯彻落实"以赛促学，以赛促教，以赛促研，教学比赛科研与应用一体"的理念，为广大师生展示风采提供舞台。公司出品的四足及人形机器人作为竞赛标准平台，可参加多个国家级赛事。

赛事名称	主办单位	所属赛项	适用设备
睿抗机器人开发者大赛 (RAICOM)	工业和信息化部 人才交流中心	四足多模态巡检	Go2-Edu
"中国软件杯"大学生软件 设计大赛	工业和信息化部、教育部 江苏省人民政府	智能四足机器狗 森林巡检系统开发赛	Go2-Edu
中国高校智能机器人创意大赛	中国高校智能机器人 创意大赛组委会	人形机器人-足球竞技赛	G1-Edu

01 ▶

中国高校智能机器人创意大赛





◀ 02

"中国软件杯"
大学生软件设计大赛



03

睿抗机器人开发者大赛
——物资运送赛



07

LABORATORY CONSTRUCTION

标准化实验室建设

实验室概述

宇树科技机器人系列产品是面向教育、科研、工业领域的可二次开发的仿生智能机器人，具备多模态运动能力和自主定位/导航/识别能力，为用户提供运动控制和智能感知的开发接口，可应用于机器人领域的多学科实践教学、科学研究以及工业领域应用。

宇树科技的实验室建设方案紧扣国家发展科技创新人才的理念，从硬件开发到课程体系架构清晰，可以支撑机器人结构、机器人控制、人工智能算法、视觉开发算法等多个方向的研究，助力打造国家级人工智能实训基地和人工智能一流学科的建设。



实验室场景

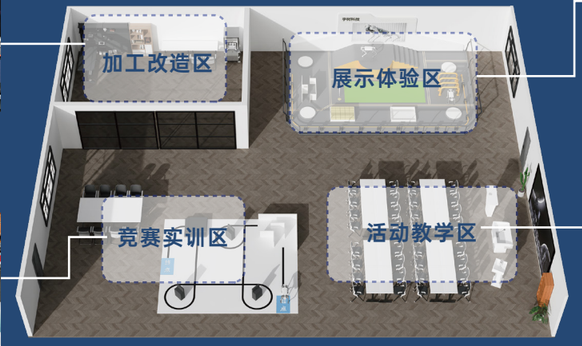
实验室重点在于理论教学和技能实训，分为活动教学区、竞赛实训区、展示体验区、加工改造区，每一个区域承接不同的应用场景和内容。



完成设备组装、维修、改造等实训活动



完成赛事培训、比赛实训等教学活动





完成教学案例展示以及设备储存和保管等工作



完成教学授课、小组研讨阅读学习等教学活动

实验室配置清单

标准化实验室面向开设人工智能与机器人相关课程的学生开放教学，配置G1-EDU人形机器人、Go2-EDU四足机器人及相关设施，单次可以承载1个班级的教学，供30人进行教学实践。

序号	产品名称	数量
01	G1-EDU	10台
02	Go2-EDU	10台
03	虚拟仿真平台	30套
04	师资培训服务	1次
05	机器人开发案例及源码	12套
06	课程资源	开放
07	技术开发文档	开放

08 校企合作

#01

上海大学



上海大学联合宝山区人民政府与宇树科技共建上海宝山上大通用智能机器人研究院，围绕通用智能机器人、具身智能与人形机器人，打造集基础研究、关键技术攻关、场景验证与产业孵化于一体的创新平台。宇树科技将与研究院深度对接，共建共享科研实验室，共同引育复合型创新人才，联合开发典型应用场景解决方案，加速人形机器人和具身智能技术在上海产业体系中的落地与规模化应用。

#02

浙江理工大学



浙江理工大学机械工程学院与宇树科技联合共建“浙理-宇树智能机器人联合实验室”，依托学校在机械与控制工程领域的学科优势，引入宇树四足 / 人形机器人平台及相关核心部件，面向智能机器人本体设计、运动控制、感知决策与教学实践开展协同研究与课程建设。实验室通过设备捐赠、联合科研和校友导师机制，探索“科研课题 + 课程实训 + 创新竞赛”一体化的人才培养模式，推动四足与人形机器人在教学与应用场景中的深度融合。

#03

同济大学



同济大学上海自主智能无人系统科学中心与宇树科技共建“人形机器人具身智能联合实验室”，立足国家在自主智能系统与具身智能方向的重大战略需求，聚焦通用人形机器人本体、具身智能控制与人机协同的前沿问题。实验室依托同济在自主无人系统全国重点实验室、前沿科学中心等科研平台优势，引入宇树新一代人形机器人与多模态感知系统，打造面向“数据驱动 + 模型驱动”的具身智能综合试验场，服务科研攻关、教学实践与高水平国际合作。

#04

湘江实验室



湘江实验室联合湖南工商大学与宇树科技共建“具身智能机器人技术及应用创新研究院”，面向人工智能与先进计算前沿，聚焦具身智能机器人关键技术与多场景应用创新。研究院以宇树四足 / 人形机器人为核心载体，围绕“算据—算法—算力—算网”构建技术体系，推进具身智能在制造业、服务业与公共安全等领域的示范应用；同时依托湘江实验室创新平台和高校学科资源，打造兼具科研深度与工程实践能力的高水平人才培养基地。









#05

山东大学

山东大学控制科学与工程学院视觉感知与智能系统实验室（VSISLAB）与宇树科技共建"山东大学-宇树科技人形机器人联合实验室"，面向人形与双足机器人运动控制、具身智能与强化学习等前沿方向开展深度合作。联合实验室依托 VSISLAB 在视觉感知与智能控制方面的科研积累，与宇树 G1 人形机器人、Qmini 双足机器人等平台形成"仿真—算法—实机"闭环研发体

#06

上海应用技术大学

上海应用技术大学与宇树科技签署应用型人才培养战略合作协议，共同揭牌"智能制造联合实训中心"，围绕智能制造、机器人技术与具身智能应用，构建面向应用型本科和职教一体化的人才培养平台。

联合实训中心以宇树四足 / 人形机器人及相关软硬件平台为载体：

- 将机器人本体、运动控制、感知与人机交互等内容融入智能制造、自动化等专业的课程体系与综合实训；
- 围绕"联合实训中心培养方案"，推动校企双方在实践课程、项目制学习、师资培训和学生实习就业等方

#07

北京通用人工智能研究院（BIGAI 通研院）

北京通用人工智能研究院（BIGAI）与宇树科技共建"具身智能与人形机器人联合实验室"，围绕具身通用人工智能的核心科学问题，聚焦感知、规划、决策与控制等关键环节开展联合攻关。实验室以宇树人形及四足机器人为具身载体，重点突破灵巧操作与运动控制、指令理解与任务规划、动态场景中的具身导航与协同作业等难题，并面向智能制造、安全应急、物流服务、家居康养等行业孵化具身智能应用场景，形成"前沿算法 + 实机验证 + 产业转化"闭环创新生态。

#08

青岛城市学院

青岛城市学院与宇树科技携手共建"QCU 具身智能实训中心"与"具身智能产学研融合青岛基地"，面向人形 / 四足机器人系统应用、智能导航与人机交互等方向，探索具身智能机器人在教育场景中的新模式。实验室将依托青岛城市学院在国际领先教学与先进的实训设备优势，引入宇树四足 / 人形机器人平台和相关软件工具链，建设集课程教学、工程实践、竞赛训练与产业实习为一体的综合实训环境，助力培育面向未来具身智能产业的高素质复合型人才。

PARTNER CUSTOMER
合作伙伴/客户

- 宇树科技凭借自研的核心零部件、运动控制算法、机器人感知系统等自主化产品和技术，已经与多家顶尖学府和行业龙头科技企业展开了合作。

- 宇树科技不仅为客户提供软件开发、机械编程等技术支持，还帮助客户配置多种外部设备，实现在智慧巡检、地面勘探检测等多个场景的应用。

- 机器人技术已经成为推动各行业创新和升级的重要力量，目前，石化、巡检、电力、教育等多个行业已有上百个品牌搭载宇树科技机器人。宇树科技致力于提供成熟的产品方案及周到的技术支持服务为行业发展赋能，与您一起共创智能未来。



Massachusetts Institute of Technology
Stanford University
東京大学 THE UNIVERSITY OF TOKYO
ETH zürich
SAMSUNG
USC University of Southern California
facebook
NVIDIA
Google
NANYANG TECHNOLOGICAL UNIVERSITY SINGAPORE
accenture
DHL
Carnegie Mellon University
HRI Honda Research Institute
amazon
THE UNIVERSITY of EDINBURGH