

附件

人形机器人与具身智能实景实训工作计划表（模板）

序号	报送单位	用户单位	场景名称	行业/方向	场景描述与关键技术要求	场景类型	应用部署产品类型	创新应用联合体成员	2026年11月部署应用目标		
									整机应用目标	部署总数	可规模推广的其他标志性技术产品
样例	XX工业和信息化厅/XX中央企业	XX市/XX企业	XX工厂电池测试——线柔性插接	电子信息制造业	<p>电池包生产下线前的最终功能测试环节,需人工插拔带有数百伏高压的测试插头。工人面临高压打火风险,作业效率与质量也易受人为因素影响。因“多品种、小批量、高柔性”特点,自动化改造难度大。可依托人形机器人柔性操作能力,实现测试插接环节的无人化作业。</p> <p>技术指标:能够识别多种型号电池接口、线缆和插头等对象以及接口状态,识别准确率不低于98%。插接接头位置精度$\leq \pm 0.5\text{mm}$,姿态角度精度$\leq \pm 0.5^\circ$,单次插拔节拍≤ 15秒,适应产线节拍要求,插拔作业成功率不低于99%。</p>	工业	<input checked="" type="checkbox"/> 人形机器人: 足式/轮式/其他 <input type="checkbox"/> 四足机器人: 足式/轮式/其他 <input type="checkbox"/> 其他类型产品: 仿人形/仿四足机器人	整机企业(或应用服务商): XX 其他: XX	<input checked="" type="checkbox"/> 完成本单位内同类场景复制部署 <input type="checkbox"/> 完成行业内同场景复制部署 <input type="checkbox"/> 完成跨行业/跨领域场景应用	10台	模型算法: XX 操作系统: XX 仿真平台: XX 关键零部件: XX
1											
2											

填写说明：

1. 报送单位：填写各省级工业和信息化主管部门和中央企业集团名称。
2. 用户单位：填写提供实景实训空间并部署人形机器人与具身智能产品的单位名称。
3. 场景名称：填写具体、明确的场景名称，避免笼统表述（如“工业产线实训”）。鼓励申报具有行业代表性、技术挑战性和应用价值的人形机器人、四足机器人真实应用场景。
4. 行业/方向：填写所属行业及细分方向。
5. 场景描述与关键技术要求：填写场景痛点、技术指标（如精度、效率、可靠性）、预期成效等，确保可量化评估。对不同用户单位开放相似场景的，应在本部分明确差异化创新点，确保场景具有独立的技术攻关价值。对不同用户单位分别开放，但场景名称、行业方向、场景描述与关键技术要求高度相似的，按 1 项场景计算。
6. 场景类型：填写工业/服务/特种。
7. 应用部署产品类型：填写应用部署产品的具体类型（可多选）。
8. 创新应用联合体成员：填写参与联合攻关的整机企业（或应用服务商）、科研院所等。
9. 整机应用目标：按本单位内部署、同行业同场景部署、跨行业/跨领域部署，填写人形机器人或具身智能产品的应用目标（可多选）。
10. 部署总数：填写计划部署的人形机器人、四足机器人等整机产品的数量。
11. 可规模推广的其他标志性技术产品：列出通过该场景验证的核心技术或产品（如算法、平台、关键部件），体现技术复用价值。
12. 对本省份企业在省外布局建设且符合遴选条件的重点场景，可纳入本省份专项行动范围。