

吉林省仿生机器人创新中心 有限公司简介



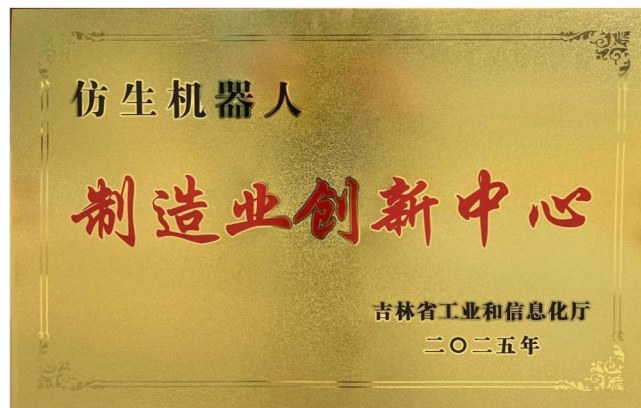
公司介绍



吉林省仿生机器人创新中心有限公司



2025年7月17日注册成立吉林省仿生机器人创新中心有限公司。聚焦“打造仿生机器人与具身智能产业生态融合创新平台”的战略定位，旨在通过聚合产业链上下游资源与政产学研检用创新要素，推动关键技术突破、产品迭代与场景应用协同发展，构建“技术生态-产业生态-消费生态”良性循环体系。未来，创新中心将持续聚焦领域，打造国内领先、国际知名的产业生态融合创新平台，推动产业技术实现从“自主研发”到“生态引领”的跨越。



专家委员会主任



公司创始人
任露泉 院士

- 中国科学院院士、吉林大学教授
- 博士生导师
- 国际仿生工程学会(ISBE)荣誉理事长
- 全国仿生学标准化技术委员会主席
- 中国人形机器人百人会专家组成员
- 国家“跃升计划”重大专项首席科学家
- 国家“仪器开发”重大专项首席科学家
- 工程仿生教育部重点实验室学术委员会主任
- 国家跃升计划重大专项、国家重大科学仪器开发专项首席；



吉林大学
JILIN UNIVERSITY



- 创建“**仿生科学与工程**”一级交叉学科、国际仿生工程学会和JBE（仿生工程学报）；
 - 国家技术发明二等奖**2**项 · 国家教学成果二等奖**2**项
 - 发明专利**100**余件 · SCI论文**300**余篇 · 著作 **5**部
 - 全国五一劳动奖章、振兴东北特殊贡献奖、国家级有突出贡献中青年专家、中国农机发展终身贡献奖、国务院特殊津贴
-
- 培养了一批仿生工程高层次人才，包括中国工程院院士、国家特聘专家、长江学者、国家杰青等国家级人才**30余**人次，培养大学校领导**9**人。
 - 牵头建成吉林大学工程仿生国家级重点实验室平台。
 - 国家级有突出贡献专家、全国五一劳动奖章、中国农机发展终身贡献奖。

执行委员会主任



公司创始人
任雷 教授

- 国家特聘专家
- 教育部长江学者
- 英国曼彻斯特大学终身教授
- 吉林大学仿生健康学科带头人
- 吉林大学唐敖庆讲座教授、博导
- 吉林省仿生机器人创新中心执行委员会主任
- 国际仿生工程学会常务副理事长
- 中国人形机器人百人会专家组成员
- 月泉仿生联合创始人
- 国际生物医学工程学会英国区主席
- IFToMM 英国区秘书长
- 英国皇家艺术学会会士



吉林大学
JILIN UNIVERSITY



The University of Manchester



- 先后主持“**十三五**”、“**十四五**”国家重点研发计划项目、国家自然科学基金重点项目、国防重点项目等**40**余项；

- 全球首创 **L仿生拉压体机器人理论与技术**
- 英国国家级科研课题合计**20**余项，斩获教育部技术发明一等奖等奖项。

- 在国际高水平期刊发表论文**320**余篇，公开和授权国际、中国发明专利**280**余项。
- 研究成果先后被Nature, Science News, BBC等多家国际上有重大影响的杂志和媒体报道。

顶尖专家委员会



核心赋能

直观呈现省内产业发展态势与核心增长潜力
凸显吉林在具身智能领域的技术积累与生态构建能力
为全省一盘棋战略布局与产业创新高地建设提供智慧支持。

吉林省仿生机器人创新中心专家委员会

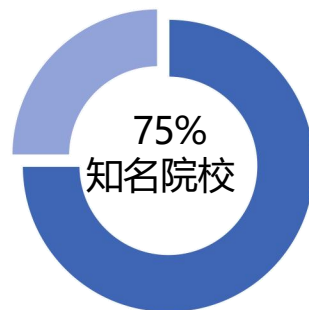
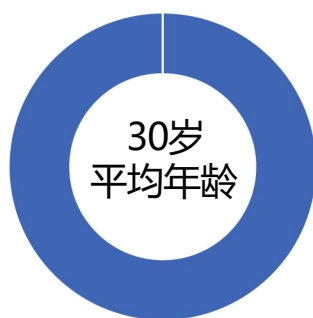
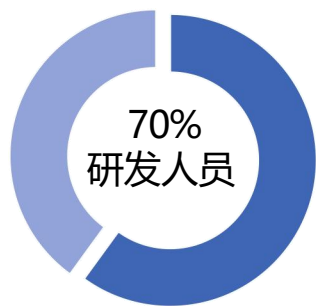
由中国科学院院士**任露泉**领衔的顶尖智力团队，特邀中国科学院院士丁汉、中国工程院院士刘宏担任副主任，国家特聘专家、教育部长江学者、英国曼彻斯特大学终身教授**任雷**出任执行委员会主任牵头核心工作，专家委员会汇聚**28**位具身智能领域权威专家——其中包含**22**位国内外院士，铸就院士领衔、名校掌舵的顶级专家委员会核心支撑。

吉林省仿生机器人创新中心 专家委员会



委员名单按姓氏笔画为序排列

公司团队成员组成



核心技术成员来自国内外知名院校



英国布里斯托大学



中国科学院大学



西安交通大学



哈尔滨工业大学



吉林大学



中国农业大学



北京交通大学



俄罗斯圣彼得堡国立大学



韩国西江大学



延边大学



长春理工大学



日本国立香川大学



高校合作



吉林大学



长春工业大学



长春理工大学



东北师范大学



吉林财经大学



长春职业技术大学



长春工程大学



吉林大学人工智能学院



吉林大学仿生学院



吉林大学通信工程学院

15+

企业合作



13+

协同推进



35+

国家人工智能 + 教育发展导向





中华人民共和国教育部

Ministry of Education of the People's Republic of China

当前位置: 首页 > 公开

信息名称: 教育部等五部门关于印发《“人工智能+教育”行动计划》的通知

信息索引: 360A16-09-2026-0003-1 生成日期: 2026-04-08 发文机构: 教育部等五部门

发文字号: 教科信〔2026〕1号 信息类别: 教育信息化

内容概述: 教育部等五部门关于印发《“人工智能+教育”行动计划》的通知

教育部等五部门关于印发
《“人工智能+教育”行动计划》的通知

教科信〔2026〕1号

标题: 教育部等五部门关于印发《“人工智能+教育”行动计划》的通知
发文机关: 教育部 国家发展改革委 工业和信息化部 科技部 国家数据局
发文字号: 教科信〔2026〕1号 来源: 教育部网站
主题分类: 科技, 教育\教育 公文种类: 通知
成文日期: 2026 年 04 月 02 日

教育部等五部门关于印发《“人工智能+教育”
行动计划》的通知
教科信〔2026〕1号

“人工智能+教育”行动计划

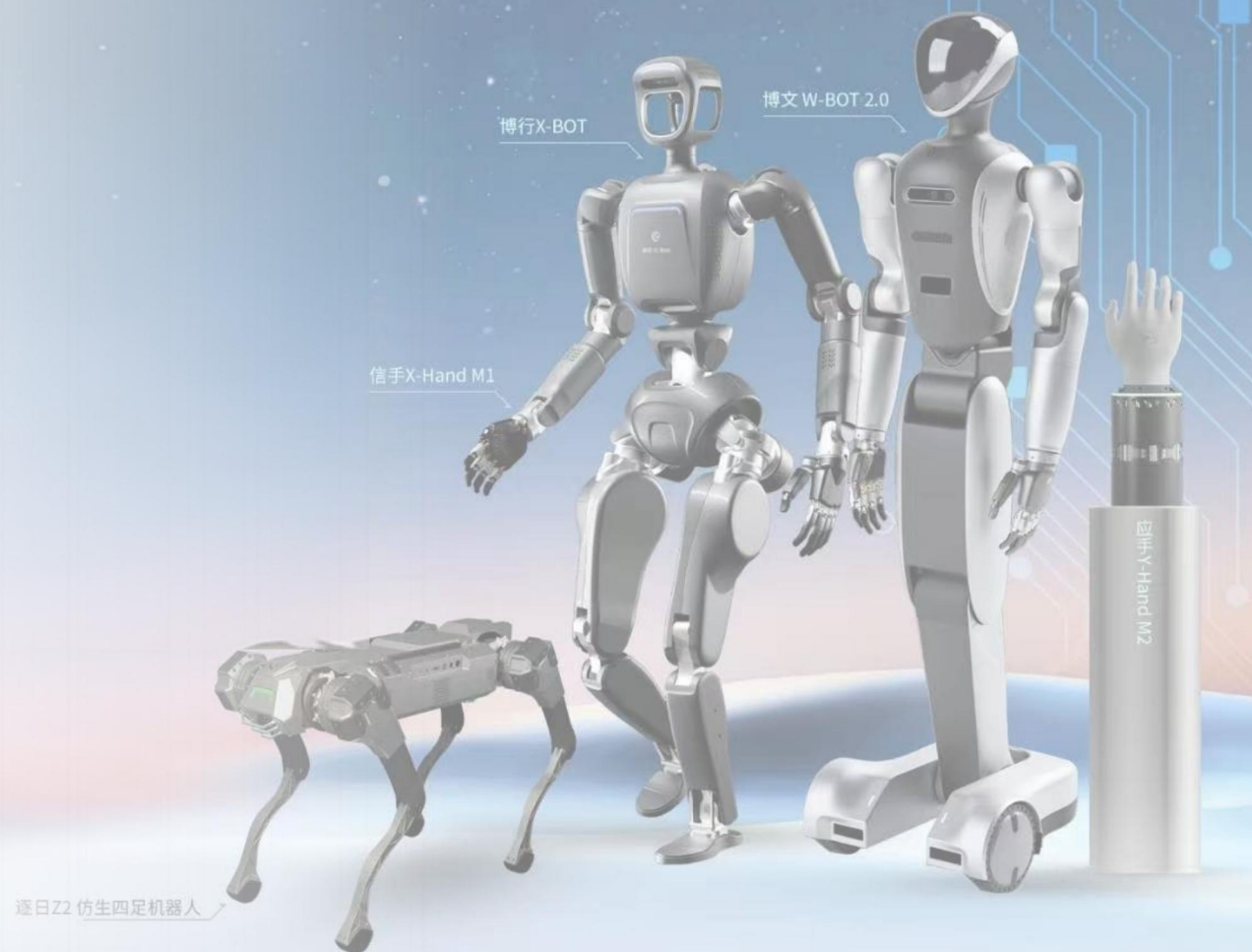
根据《教育强国建设规划纲要（2024—2035 年）》战略部署，按照《国务院关于深入实施“人工智能+”行动的意见》的要求，制定本计划。

一、总体要求

以习近平新时代中国特色社会主义思想为指导，深入贯彻党的二十届三中全会、二十届历次全会、全国教育大会精神，全面贯彻党的教育方针，落实立德树人根本任务，深入实施国家教育数字化战略，坚持育人为本、素养为先、应用导向、智能向善，充分发挥人工智能赋能教育变革的引擎作用，推动智能技术与教育全要素融合、全过程贯通、全场景覆盖，统筹推进人工智能人才培养和应用创新，协同推进基础环境和创新生态建设，加快构建人机协同、虚实结合、泛在可及的智慧教育新形态，促进规模教育与个性培养、知识传授与能力培养、技术应用与人

紧扣国家 “普及 AI 通识教育” 战略，以 “政策引领 + 产品赋能 + 课程配套” 三位一体模式，
推动 “人工智能 + 基础教育” “仿生机器人 + 工程素养” 深度融合，
为校园科创教育注入新动能，打造全国标杆性 AI 教育落地解决方案。

系列产品



仿生四足机器人 逐日Z2

本产品是一款具备高负载、强环境适应性的四足机器人，适用于巡检、物流、安防、户外作业等多种场景。机器狗具备良好的运动性能、稳定的负载能力、较强的通过性、可靠的应急响应性。

极致机动

超强负载

智能感知

硬核防护

长效续航

50kg额载 / 100kg短时承载

1.5m/s负载 / 5m/s冲刺 / ≤5m制动

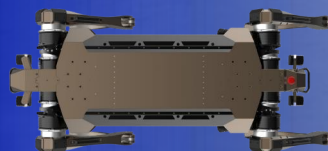
30cm楼梯 / 45°陡坡 /

65cm窄道 / 80cm高台

IP67，雨雪沙尘、室内户外

空载5h / 负载3h / 2h极速充电

Wi-Fi 7 + 蓝牙6.0，不掉线



仿生四足机器人

整机参数	站立尺寸	长×宽×高: 1401*582*617mm
	自重 (含电池)	≤ 70kg
	额定负载	≥ 50kg
	站立静止负载	≤100kg
	整机 IP 等级	IP67
运动性能	工作速度	≥1.5m/s
	最大速度	≥5m/s
	制动距离	≤5m
地形通过能力	楼梯攀爬	可攀爬 30cm 连续楼梯
	坡度攀爬	可攀爬 45°极限坡度
	极限越障能力	可通过 80cm 高台
	极限越障能力	可通过 80cm 高台
续航和能源管理	空载续航	≥5 小时
	负载续航	≥3 小时
	充电时间	0-100% ≤2 小时
	电池容量	2500Wh

逐日Z2

极致机动

超强负载

智能感知

硬核防护

长效续航



仿生四足机器人

追月 W-Z1-W



追月Z1-W是面向专业场景打造的高性能，移动作业平台，采用高机动底盘架构，实现全向灵活运动，可稳定完成快速移动、负重行进、爬楼越障、陡坡攀爬等复杂动作，以长续航、IP67防护、全地形适应为核心优势，现已具备成熟应用能力，关键性能与场景化能力适配各类复杂作业需求。

灵活机动

全场景适配

35kg额载 / 100kg短时承载

1.8m/s负载 / 5m/s冲刺 / ≤5m制动

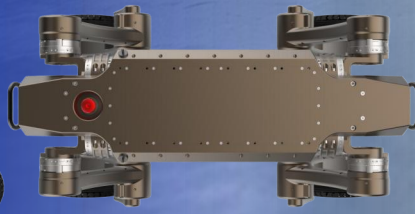
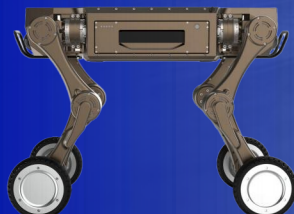
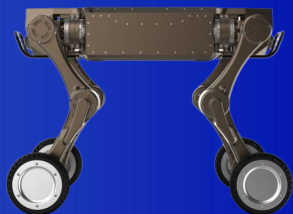
30cm楼梯 / 45°陡坡 /

60cm窄道 / 80cm高台

IP67，雨雪沙尘、室内户外

空载5h / 负载3h / 2h极速充电

Wi-Fi 7 + 蓝牙6.0，不掉线





仿生四足机器人

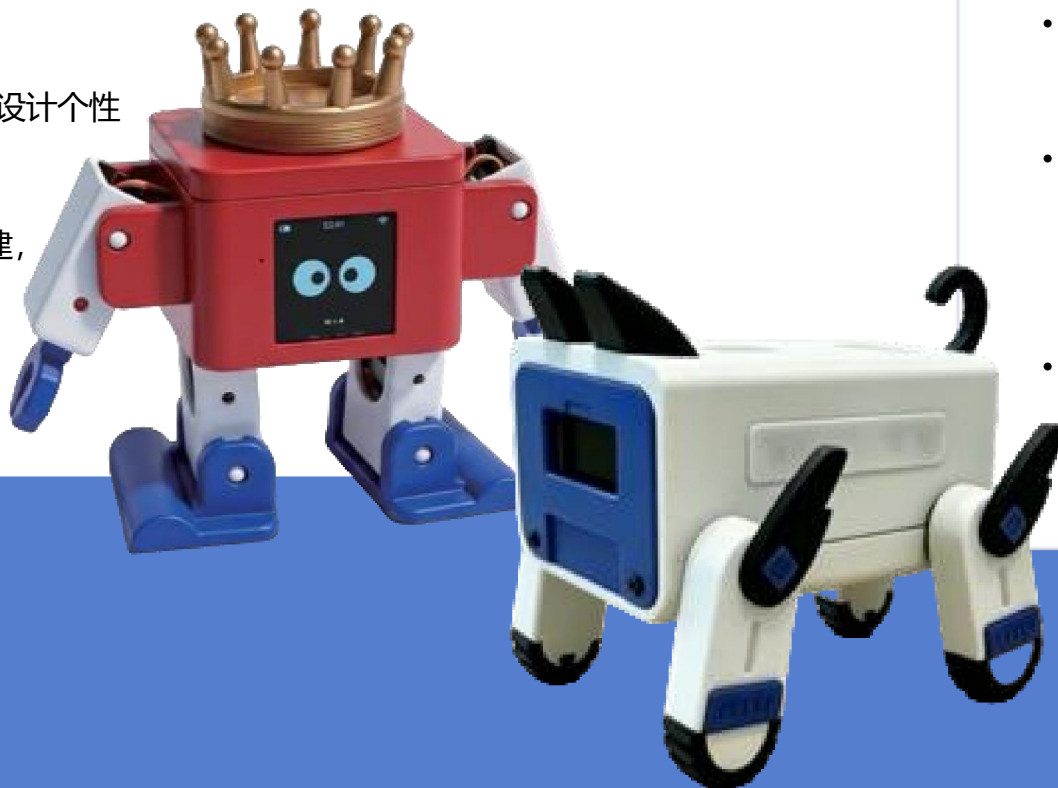
整机参数	站立尺寸	长×宽×高：882*482*637mm
	自重（含电池）	≤ 40kg
	额定负载	≥ 35kg
	站立静止负载	≤100kg
	整机 IP 等级	IP67
运动性能	工作速度	≥1.8m/s
	最大速度	≥5m/s
	制动距离	≤5m
地形通过能力	楼梯攀爬	可攀爬 30cm 连续楼梯
	坡度攀爬	可攀爬 45°极限坡度
	极限越障能力	可通过 80cm 高台
	极限越障能力	可通过 80cm 高台
续航和能源管理	空载续航	≥5 小时
	负载续航	≥3 小时
	充电时间	0-100% ≤2 小时
	电池容量	1000Wh



桌面机器人

派加机器人

- Arduino编程：掌握代码编程的程序写法。
- 3D打印：学习模型建模，自主设计个性化装饰部件。
- AI大模型：AI大模型的部署搭建，调整智能体个性。
- Mcp服务：学习mcp服务，利用mcp服务控制舵机、显示屏等。



机械瓦特鼠

- 图形化编程：熟练天问 Block 软件操作。
- 舵机：熟悉接线方式，实现机械定位与摆动。
- OLED 屏：编程实现文字、图形显示与界面设计。
- 焊接：掌握电烙铁使用方法，保证焊接质量。
- 3D 打印：模型建模、切片设置与打印机基础操作。

桌面机器人

淘淘 · 双形态机器人

- C语言编程应用：C语言基础语法与嵌入式程序编写规范，
- 舵机驱动：机器人基础动作控制与屏幕内容显示。
- 舵机运动控制：机器人步式、轮式形态切换及轮式转动、位移等运动控制。
- AI大模型交互：AI大模型部署搭建方法，可自定义智能体交互风
- LED灯带控制：LED灯带编程控制方法，灯带个性化创意设计与开发。
- ESP32小程序控制：小程序控制机器人，无线控制。



交通蟹 · 四足机器人



- 四足仿生步态：仿生步态核心知识，步态的协同逻辑与重心平衡原理。
- 虚拟仿真软件：模拟四足步态，针对性修改舵机角度实现精准的四足控制。
- 2.4g遥控：不同种类通信的优缺点，学习2.4g通信原理，个性化编写遥控器控制。
- 点阵屏：点阵屏工作原理和并联显示内容，实现红灯、绿灯和不同图案的显示。
- 3D外壳设计：3D建模中预埋件设计和卡槽设计，针对性优化和修改外壳内容

仿生智能 未来引擎

让机器人拥有吉林智慧的脉搏

