

重庆市工业和信息化领域“揭榜挂帅” 项目榜单（具身智能机器人方向第一批）

一、具身智能开源社区建设与运营

榜单类别：开源社区

需求单位：博拉网络股份有限公司

联系方式：李先生，13983639760

项目内容：建设和运营一个立足重庆、面向全国具身智能开源社区。整合智算算力平台、模型即服务平台、仿真训练平台、数据治理平台、开源托管与孵化平台、社区交流平台等。

考核指标：

1.平台可调度的重庆算力供应商数 ≥ 2 家，可调度算力 $\geq 100P$ ，单用户最大可用算力 $\geq 7.2P$ ，支持数据并行、张量并行、流水线并行等多种并行训练策略，数据带宽 $\geq 100GB/s$ 。

2.模型服务平均响应延迟 ≤ 1 秒。

3.仿真引擎支持的数据模态数 ≥ 3 种，单次数据生成效率 ≥ 1000 条多模态数据/秒，支持流体、柔性等物理特性仿真，仿真场景内传感器数据输出频率 $\geq 40Hz$ ，单场景并发机器人数量 ≥ 10 个，单机器人运动控制延迟 $\leq 10ms$ ，仿真场景构建时间 ≤ 30 分钟/

场景，数据预处理和自动标注覆盖率 $\geq 95\%$ ，支持 GPU 加速，在 10,000 个对象仿真场景中物理计算帧率 $\geq 60\text{FPS}$ ，分布式仿真节点数 ≥ 20 个，支持云端部署。

4.Sim2Real 映射位置误差 ≤ 1 毫米、角度误差 ≤ 1 度，Sim2Real 模型训练收敛时间 ≤ 24 小时，平台可同时处理任务数 ≥ 10 个。

5.具身智能实采数据量 $\geq 5\text{TB}$ ，覆盖模态种类 ≥ 3 种，覆盖本体种类 ≥ 10 种，覆盖场景种类 ≥ 10 种。

6.服务开源项目数 ≥ 5 个，服务具身智能相关企业数 ≥ 5 家，举办技术峰会频次 ≥ 1 次/年，峰会规模 ≥ 100 人/场。

7.总注册用户数 ≥ 5000 人，日活跃用户数 ≥ 50 人。

8.在智算平台、仿真引擎、数据规范、本体设计、软件接口等方面形成团体及以上标准 ≥ 5 件。

9.与重庆高校合作建立具身智能实验室 ≥ 1 个，具身智能实训基地 ≥ 1 个，培养研究生数量 ≥ 6 名，实验室研发与运营人员 ≥ 5 人，发表高水平学术论文 ≥ 5 篇。

实施周期：不超过三年

二、面向汽车智能制造应用场景的具身智能机器人开发

榜单类别：开放场景（智能网联新能源汽车方向）

需求单位：重庆长安汽车股份有限公司

联系方式：刘先生，13527462279

项目内容：研究面向汽车智能制造应用场景下适配边缘终端应用的多模态大语言模型，突破产线物料搬运和柔顺装配指令的

具身智能交互技术。研究复杂任务智能分解、多机器人任务调度和智能规划算法,突破适配于汽车智能制造应用场景下多机器人优化调度技术。研究汽车零部件物料搬运 AGV 高精度定位和自主导航、视觉识别与定位技术,开发适配于物料搬运 AGV 快速部署的激光点云处理、拓扑地图、自动化标定等具身智能工具软件。研究面向汽车智能制造应用的具身智能机器人本体轻量化、高刚性设计技术,开发具身智能机器人整机产品,实现整机系统在汽车生产线上的批量应用。

考核指标:

1.大语言模型端侧推理速度 ≤ 100 毫秒/次,具身大模型输入模态 ≥ 3 种,感知更新频率 $\geq 10\text{Hz}$,调度计算时间 ≤ 10 秒。

2. AGV 定位位置误差 ≤ 10 毫米、角度误差 ≤ 0.5 度、移动跟踪控制误差 ≤ 10 毫米。

3.汽车零部件视觉识别率 $\geq 99.9\%$ 。

4.机械臂装配定位精度 ≤ 0.2 毫米。

5.机械臂末端力控相对精度 ≤ 5 牛。

6.面向汽车总装场景的具身智能数据集 $\geq 30\text{T}$ 。

7.作业成功率 $\geq 80\%$,人工替代率 $\geq 75\%$ 。

8.在汽车智能制造场景落地应用整机产品数 ≥ 50 台。

9.参与开源社区建设,形成团体及以上标准 ≥ 2 件。

10.与重庆高校合作建立具身智能实验室 ≥ 1 个,具身智能实训基地 ≥ 1 个,培养研究生数量 ≥ 6 名,实验室研发与运营人员 ≥ 5

人，发表高水平学术论文 ≥ 5 篇，发明专利 ≥ 3 件。

实施周期：不超过三年

三、面向汽车总装应用场景的具身智能机器人开发

榜单类别：开放场景（智能网联新能源汽车方向）

需求单位：赛力斯汽车有限公司

联系方式：唐女士，18696657428

项目内容：研究适应汽车总装的可穿戴式数据采集系统，突破轻量化设计、舒适穿戴和无干扰采集技术，实现视觉、触觉、位姿等多源异构数据的实时采集和多传感器融合标定技术。研究具备场景理解和决策推理能力的专用具身智能大模型，面向汽车总装复杂工况的智能生产任务执行需求，突破多模态信息的融合感知、环境建模与深度认知。研究基于扩散策略和模仿学习的实时运动控制、动态平衡控制和柔顺操作算法。通过技能训练框架和亚动作基元尺度泛化技术，实现机器人在汽车总装过程非标件搬运、精细装配及动态拆卸任务中的高效灵巧操作和动态适应能力。开发面向汽车总装场景的具身智能机器人产品，实现总装工艺流程的智能作业和人机协作。在设备巡检、非标件搬运、零部件安装调试及拆卸检查等场景中开展应用验证。

考核指标：

1. 机器人单臂（双臂）可托举重量 ≥ 8 （16）公斤。
2. 汽车零部件视觉识别率 $\geq 99.9\%$ 。
3. 灵巧手装配定位位置误差 $\leq 0.2\text{mm}$ 、角度误差 ≤ 0.5 度。

- 4.面向汽车总装场景的具身智能数据集 $\geq 30T$ 。
- 5.具身大模型输入模态 ≥ 3 种。
- 6.作业成功率 $\geq 80\%$ ，人工替代率 $\geq 75\%$ 。
- 7.从接收命令到执行动作的时间延迟 ≤ 2 秒，平均响应时间 ≤ 1.5 秒。
- 8.在汽车总装场景落地应用整机产品数 ≥ 5 台。
- 9.参与开源社区建设，形成团体及以上标准 ≥ 2 件。
- 10.与重庆高校合作建立具身智能实验室 ≥ 1 个，具身智能实训基地 ≥ 1 个，培养研究生数量 ≥ 6 名，实验室研发与运营人员 ≥ 5 人，发表高水平学术论文 ≥ 5 篇，发明专利 ≥ 3 件。

实施周期：不超过三年

四、面向新能源汽车电驱产线关键柔性生产环节的具身智能机器人开发

榜单类别：开放场景（智能网联新能源汽车方向）

需求单位：重庆青山工业有限责任公司

联系方式：刘先生，15178801498

项目内容：建设具身智能实验室，搭建具身智能仿真训练平台，构建虚拟与现实高度映射的仿真环境，搭建高性能计算平台和存储系统，开发机器人硬件实验平台，搭建物理模拟环境，引进多种类型的机器人本体，建立和完善测试与验证环境，建立环境适应性测试平台。实现工业机器人对电机部件、控制器及减速器、插头的自动识别、抓取及柔顺装配。研发专用于电机转子识

别和定位的专有大模型。开发机器人动作的柔性规划和智能调度系统。研究基于视觉引导的多类型接头精准夹持和公母插头的自动对接。基于具身智能技术开发电机、减速器、控制器等部件的智能组装技术。

考核指标：

1.柔性上料工站：单工件数据合成量 ≥ 2000 张，识别准确率 $\geq 99\%$ ，AI模型训练时间 ≤ 12 小时，识别时间 ≤ 5 秒，精度 $\leq 3\text{mm}$ 。

2.接口柔性插拔：单工件数据合成量 ≥ 2000 张，识别准确率 $\geq 99\%$ ，AI模型训练时间 ≤ 12 小时，识别时间 ≤ 5 秒，精度 $\leq 1\text{mm}$ ，整体节拍 < 20 秒，一次插接成功率 $\geq 97\%$ 。

3.下料装箱：单工件数据合成量 ≥ 2000 张，识别准确率 $\geq 99\%$ ，AI模型训练时间 ≤ 12 小时，识别时间 ≤ 5 秒，精度 $\leq 2\text{mm}$ ，整体节拍 ≤ 120 秒，成功率 $\geq 99\%$ 。

4.在电驱产线场景落地应用整机产品数 ≥ 5 台。

5.参与开源社区建设，形成团体及以上标准 ≥ 2 件。

6.与重庆高校合作建立具身智能实验室 ≥ 1 个，具身智能实训基地 ≥ 1 个，培养研究生数量 ≥ 6 名，实验室研发与运营人员 ≥ 5 人，发表高水平学术论文 ≥ 5 篇，发明专利 ≥ 3 件。

实施周期：不超过三年

五、面向笔电装配柔性生产环节的具身智能机器人开发

榜单类别：开放场景（新一代电子信息制造业方向）

需求单位：旭硕科技（重庆）有限公司

联系方式：黄先生，15523926620

项目内容：研发笔电装配行业大模型，支撑笔电精密组装的多场景和多元化指标需求，研发机器人眼、手、臂协同运动的智能自适应控制算法模型，研发基于正逆动力学及动态刚柔物品控制算法库，研制融合感知、决策、控制和对象交互的具身智能机器人控制系统及整机产品。

考核指标：

1.创建笔电装配领域垂直视觉大模型，工件识别准确率 $\geq 99.5\%$ ，视觉识别几何尺寸误差 ≤ 0.1 毫米，视觉解析响应时间 ≤ 500 毫秒，

2.构建笔电行业刚柔混合型精密组装过程多模态数据集，不同工人典型操作样例 ≥ 5 万例。

3.研发面向非结构化场景精密组装任务的感知算法模型、操作过程决策算法模型和手部精细操作执行控制算法模型 ≥ 3 个。

4.机器人多传感器控制末端作业误差 ≤ 0.5 毫米，机器人作业场景交互对象仿真物理偏差 ≤ 3 毫米；

5.在笔电装配场景落地应用整机产品数 ≥ 15 台。

6.参与开源社区建设，形成团体及以上标准 ≥ 2 件。

7.与重庆高校合作建立具身智能实验室 ≥ 1 个，具身智能实训基地 ≥ 1 个，培养研究生数量 ≥ 6 名，实验室研发与运营人员 ≥ 5 人，发表高水平学术论文 ≥ 5 篇，发明专利 ≥ 3 件。

实施周期：不超过三年

六、面向集成电路板封装打包柔性生产环节的具身智能机器人开发

榜单类别：开放场景（新一代电子信息制造业方向）

需求单位：中国四联仪器仪表集团有限公司

联系方式：智先生，13368063012

项目内容：研究集机械、电气、控制和感知系统为一体的，具备感知、理解和自学习能力的具身智能机器人系统平台，支撑在集成电路板封装领域的精准长时任务操控。研究基于大模型的物料信息预标注算法、亚像素级激光条纹中心提取算法、三维标定物高精度识别算法、小样本缺陷检测算法，以及智能协作控制模块、执行器和安全控制架构，实现“上料-SMT-质检-包装-转运”全流程的智能机器人作业应用和自主学习进化。

考核指标：

1.构建面向智能制造 EMS 领域的具身智能大模型，参数量 $\geq 10B$ ，数据集 $\geq 100TB$ 。

2.视觉识别响应时间 ≤ 100 毫秒，目标识别准确率 $\geq 99.95\%$ ，视觉识别 Z 轴精度 ≤ 10 微米。

3.智能机器人空载额定运行速度 ≥ 0.8 米/秒，导航定位位置误差 ≤ 10 毫米，机械臂自由度 ≥ 6 ，机械臂末端负载 ≥ 5 千克，重复定位位置误差 ≤ 0.05 毫米，关节运动范围 ≥ 360 度；

4.智能机器人配置一体化控制系统支持设备数量 ≥ 4 种，包括但不限于实现移动底盘、机械臂、成像设备、执行器等一体化控

制。

5.智能机器人能够感知工厂复杂场景 ≥ 3 个,技能执行过程中的动作重规划频率 $\geq 5\text{Hz}$ 。

6.在集成电路板封装打包场景落地应用整机产品数 ≥ 15 台。

7.参与开源社区建设,形成团体及以上标准 ≥ 2 件。

8.与重庆高校合作建立具身智能实验室 ≥ 1 个,具身智能实训基地 ≥ 1 个,培养研究生数量 ≥ 6 名,实验室研发与运营人员 ≥ 5 人,发表高水平学术论文 ≥ 5 篇,发明专利 ≥ 3 件。

实施周期: 不超过三年

七、面向新型显示制造场景的具身智能机器人开发

榜单类别: 开放场景(新一代电子信息制造业方向)

需求单位: 重庆京东方智慧电子系统有限公司

联系方式: 寇先生, 18725871204

项目内容: 研究面向新型显示制造场景的智能机器人软硬件系统,包括“视-力-触”多模态感知、基于大语言模型的任务规划、边缘端计算、高效通信和精准执行的硬件平台和算法等,机器人能实现在烧录测试工序中对PCBA主板精准定位放置、烧录结果智能判断和测试结果记录,在电池装配工序中力/位智能自适应控制、卡合状态的智能判断和EOL测试,外观检测工序中三码智能比对、整机瑕疵缺陷智能识别等。

考核指标:

1.显示面板兼容 ≤ 3 英寸。

2. 机器人作业误差 ≤ 0.5 毫米，力感知误差 ≤ 0.1 牛。
3. 视觉解析响应时间 ≤ 500 毫秒。
4. 节拍时间 ≤ 4 秒，单班产能 ≥ 1 万件/班。
5. 一次性通过率 $\geq 98\%$ 。
6. 技能模型适配场景数 ≥ 3 个。
7. 在新型显示制造场景落地应用整机产品数 ≥ 25 台。
8. 参与开源社区建设，形成团体及以上标准 ≥ 2 件。
9. 与重庆科研机构合作建立具身智能实验室 ≥ 1 个，具身智能实训基地 ≥ 1 个，培养研究生数量 ≥ 6 名，实验室研发与运营人员 ≥ 5 人，发表高水平学术论文 ≥ 5 篇，发明专利 ≥ 3 件。

实施周期： 不超过三年

八、具身大模型关键技术攻关

榜单类别： 技术攻关

需求单位： 重庆金康动力新能源有限公司

联系方式： 李女士，18580881919

项目内容： 开发融合多模态交互的端到端 VLA 大模型，突破多模态数据融合、跨模态知识表示与推理、以及高效模型训练与推理加速等关键技术，基于具有可解释性、实时性以及鲁棒性的多模态大模型，构建闭环“端到端”的任务流，形成具备复杂柔性生产任务中的场景感知、语义理解、任务规划以及精准执行等能力。攻关模型压缩、高效微调、思维链、检索增强生成及分布式并行优化等关键技术，构建高效、智能且可扩展的大模型优

化体系。在模型性能上，显著提升推理速度以及准确性，降低计算资源消耗和成本，高效集成视觉、语言、动作等多种信息模态，以实体机器人为载体，实现高智能、强泛化能力的自主决策和人机交互能力。

考核指标：

1.具身大模型支持输入模态数 ≥ 2 种，应用于制造业场景数 ≥ 3 类。

2.构建大模型推理优化算法库，覆盖剪枝、量化及蒸馏等主流方向，支持算法 ≥ 6 种。

3.构建大模型微调算法库，支持加性微调、选择性微调、稀疏微调和混合微调等手段，支持算法 ≥ 6 种。

4.创新开发一套 RAG 系统，支持数据类型 ≥ 2 种，支持数据存储格式 ≥ 3 种。

5.构建分布式训练平台，支持大模型数量 ≥ 10 个，支持分布式并行优化方法 ≥ 2 种。

6.从接收命令到执行动作的时间延迟 ≤ 2 秒，平均响应时间 ≤ 1.5 秒。

7.终端产品应用种类 ≥ 2 类，终端产品应用数量 ≥ 50 台。

8.参与开源社区建设，形成团体及以上标准 ≥ 1 件。

9.发表高水平学术论文 ≥ 3 篇。

实施周期：不超过两年

（九）具身智能因果推理关键技术攻关

榜单类别：技术攻关

需求单位：马上消费金融股份有限公司

联系方式：王女士，13628343914

项目内容：研制的具身智能机器人因果推理模型，具备全面评估至少六种因果关系能力，包括直接原因、间接原因、充分原因、必要原因、一般原因和特异原因，实现机器人操作或者决策动机解释功能，确保机器人实体行为与环境变化之间的因果链完备可信；因果推理模型可实现机器人知识、行为和环境数据的有效融合，集成前向推理、后向推理与综合双向推理法则，确保机器人操作的可调控性和决策的可解释性；设计机器人影子系统，提升机器人动机解释能力与动作纠错能力，保障机器人在实际应用中的高效性和可靠性，为机器人操作安全性兜底。

考核指标：

- 1.机器人动机解释的因果量化关系 ≥ 6 种。
- 2.支持 POM、SCM 等因果推理方法 ≥ 2 类。
- 3.正常行为干预预测的准确率 $\geq 80\%$ ，异常行为干预预测的召回率 $\geq 80\%$ 。
- 4.创新性提出机器人动机解释与动作预测评估指标 ≥ 2 个。
- 5.虚拟场景验证 ≥ 1 个，实际场景验证 ≥ 1 个。
- 6.终端产品应用种类 ≥ 2 类，终端产品应用数量 ≥ 50 台。
- 7.参与开源社区建设，形成团体及以上标准 ≥ 1 件。
- 8.发表高水平学术论文 ≥ 3 篇。

实施周期：不超过两年

十、具身智能仿真训练关键技术攻关

榜单类别：技术攻关

需求单位：重庆华数机器人有限公司

联系方式：王先生，15223426368

项目内容：攻关新一代具身智能生成式仿真技术，包括空间数据重构引擎、仿真与现实差距弥合、机器人数据生成引擎。生成式仿真技术可高精稠密重建真实三维场景与物品模型，可生成单/多视角下的图像数据，人工智能体可通过仿真引擎进行实时训练（如强化学习）。机器人在推理执行任务阶段，可生成同步的图像/路径/控制的仿真作业数据流，其中通过场景流可估计三维场景在未来时刻状态变化，为人工智能体提供动作预判分析。设计移动操作机器人的自动/手动采集平台，用作机器人传感器噪声模型分析。

考核指标：

- 1.场景/物品三维稠密重建精度 ≤ 1 毫米，完整性 $\geq 99\%$ 。
- 2.用作数据采集的移动操作机器人的基于视觉的高精重定位系统位置精度 ≤ 1 毫米。
- 3.传感器数据（深度信息等）噪声预测模型精度 $\leq 1\%$ 。
- 4.场景流估计模型的相对误差 $\leq 1\%$ 。
- 5.仿真场景数据流（图像/路径/控制数据）生成频率 $\geq 30\text{Hz}$ 。
- 6.支持仿真场景数 ≥ 2 个。

- 7.支持仿真机器人构型种类 ≥ 3 类。
- 8.参与开源社区建设，形成团体及以上标准 ≥ 1 件。
- 9.发表高水平学术论文 ≥ 3 篇。

实施周期：不超过两年

十一、空间智能关键技术攻关

榜单类别：技术攻关

需求单位：七腾机器人有限公司

联系方式：朱女士，18348478782

项目内容：研发一体化具身大模型，具备感知、决策、控制、学习以及理解多模态信息的能力，集成世界模型，具备空间智能，能理解三维环境信息并根据世界知识进行合理的推理和决策。模型具有泛化能力，且可根据柔性生产线进行低样本训练和微调，能平滑迁移到不同任务，实现不同规格、样板的零件装配及品质检测。模型具备鲁棒性，在出现装配目标异常时能及时发现并针对异常等级做出相应处理，在遇到错误时能从错误中恢复。

考核指标：

- 1.构建一体化空间智能大模型，模型能够准确理解场景和用户指令并执行相关流水线任务，准确率 $\geq 90\%$ 。
- 2.支持装配模式 ≥ 3 种，装配误差 ≤ 0.1 毫米。
- 3.每小时完成的任务数量 ≥ 25 项。
- 4.具备自动识别缺陷的能力，检测准确率 $\geq 98\%$ 。
- 5.可执行的任务类型 ≥ 10 项。

6.模型适用场景数 ≥ 5 种。

7.终端产品应用种类 ≥ 2 类，终端产品应用数量 ≥ 50 台。

8.参与开源社区建设，形成团体及以上标准 ≥ 1 件。

9.发表高水平学术论文 ≥ 3 篇。

实施周期：不超过两年

十二、具身大模型端侧应用关键技术攻关

榜单类别：技术攻关

需求单位：重庆福玛特科技有限责任公司

联系方式：罗女士，19923819391

项目内容：研发家庭清洁垂直领域的“端到端”多模态“感知-语言-动作”大模型，研究参数高效微调的大模型快速训练方法和知识蒸馏的大模型高效推理技术。研究基于语音和视觉大模型的语意理解、智能目标识别和跟随技术、精确建图、智能避障和高效路径规划技术。研究多处理器间协同推理技术，提升大模型在端侧硬件上的推理速度。研究高效的电源管理策略，降低端侧硬件的功耗并提高电池续航能力。研究清洁机器人与环境交互的动态化清洁策略。研究多视角下的机器人作业空间占用网络，提升构图、障碍物检测、路径规划的精度。研究基于大语言模型的多智能体协作技术，提升协作的效率和安全性。研究涵盖机器人在家庭场景下应用的性能指标评价方法和相关标准制定。

考核指标：

1.家庭清洁垂直领域多模态大模型的参数量 ≥ 20 亿，支持的

输入模态 ≥ 2 种，语言交互和控制的准确率 $\geq 90\%$ ，多模态视觉建图的误差 ≤ 2 厘米，障碍物识别种类 ≥ 20 类，识别率 $\geq 95\%$ ，路径规划提高作业效率 $\geq 30\%$ 。

2.协同推理技术提升推理效率 $\geq 10\%$ ，边缘硬件智算算力 $\geq 13\text{TOPS}$ ，功耗 ≤ 15 瓦。

3.与上一代系统完全兼容，驱动成功率 $\geq 99.8\%$ ，机器人在连续72小时工作下故障率 $\leq 0.05\%$ 。

4.占用网络提升构图精度 $\geq 20\%$ ，障碍物检测成功率大于等于95%。

5.多机协作提高清洁效率 $\geq 60\%$ 。

6.智能目标识别类型 ≥ 3 类。

7.自动跟随技术成功率 $\geq 96\%$ 。

8.终端产品应用种类 ≥ 2 类，终端产品应用数量 ≥ 50 台。

9.参与开源社区建设，形成清洁机器人领域团体及以上标准 ≥ 1 件，覆盖导航规划、地图构建、人机交互以及安全与隐私保护等典型指标 ≥ 10 项。

10.发表高水平学术论文 ≥ 3 篇。

实施周期：不超过两年

附件 2

重庆市工业和信息化领域“揭榜挂帅”项目 申报材料（具身智能机器人方向第一批）

申报项目：_____

申报单位：_____（盖章）

申报日期：_____

重庆市经济和信息化委员会 制

填报须知

一、申报单位应认真阅读《关于发布重庆市工业和信息化领域“揭榜挂帅”项目榜单(具身智能机器人方向第一批)的通知》，如实、详细地填写相关内容。

二、除另有说明外，申报表中各栏不得空缺。申报表要求提供证明材料处，请补充附件。

三、纸质版申报材料要求盖章处须加盖公章，复印无效，申报材料需加盖骑缝章，并与相应纸质证明材料一并交牵头单位注册地经信主管部门。

四、电子版材料的内容与格式应与纸质材料一致，如不一致以纸质材料为准。

五、申报单位对相关产品需拥有一定质量的知识产权，对报送的全部资料真实性负责，对能否按计划完成揭榜项目作出有效承诺，并签署承诺声明（见“揭榜项目承诺书”模板）。

重庆市工业和信息化领域“揭榜挂帅”项目（具身智能机器人方向第一批）申报表

单位（牵头单位）名称	（盖章）		
法定代表人		注册资本	
单位性质	<input type="checkbox"/> 国有企业 <input type="checkbox"/> 民营企业 <input type="checkbox"/> 外资企业 <input type="checkbox"/> 事业单位 <input type="checkbox"/> 其他（请注明）：	是否上市公司	<input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> 是（股票代码： ） 上市地点： 上市时间：
单位地址			
申报项目		项目总投资 (单位：万元)	
技术路线	针对榜单攻关内容，详细阐述拟采取的技术手段、具体步骤及解决关键性问题的方法等，每一步骤的关键点要阐述清楚并具有可操作性。可配合示意图说明。		
实施方案	详细阐述项目实施步骤，以及各阶段攻关内容、目标效果和考核指标。可配合流程图、功能模块图等说明。		
预期应用情况			
组织保障机制	攻关团队、组织方式、协调机制、资金投入等。		
潜在问题及应对举措			
申报联系人	姓名：	职务：	手机：

联合体单位情况汇总表

申报项目名称：

项目总投资：_____万元

序号	单位名称	工作任务 (150字以内)	出资比例	收益比例
1	牵头单位			
2	需求单位			
3				
4				
5				

说明：1.单位名称请按在联合攻关中的地位 and 作用依次填写。

2.工作任务是指本单位在攻关项目中主要充当的角色和主要工作任务。

3.出资比例是指本单位根据申报项目的总投资额而出具资金所占的比例。

联合体单位盖章处（每个联合体单位均要在此页盖章）：

（经协商一致，特组成联合体申报该项目）。

联合体组成单位详细情况

牵头单位	(签章)		
项目情况			
项目总投资 (万元)	项目出资 (万元)		出资占比
本项目负责人	姓名	职务职称	手机
单位简介	<p>一、基本情况 包括成立时间、主营业务、主要产品、技术实力、发展历程等基本情况</p> <p>二、单位资质 包括单位资质、所获专利、标准、知识产权、所获竞赛类奖励荣誉等情况，请特别标注与本项目任务分工相关的内容。</p> <p>(需提供证明材料附后，并交叉引用。)</p>		
责任分工	<p>在本项目所负责的建设内容、职能职责等。</p>		

联合体成员 1	(签章)		
项目情况			
项目总投资 (万元)	项目出资 (万元)		出资占比
本项目负责人	姓名	职务职称	手机
单位简介	<p>一、基本情况 包括成立时间、主营业务、主要产品、技术实力、发展历程等基本情况</p> <p>二、单位资质 包括单位资质、所获专利、标准、知识产权、所获竞赛类奖励荣誉等情况， 请特别标注与本项目任务分工相关的内容。</p> <p>(需提供证明材料附后，并交叉引用。)</p>		
责任分工	<p>在本项目所负责的建设内容、职能职责等。</p>		
联合体成员 2	(签章)		

项目情况			
项目总投资 (万元)	项目出资(万元)		出资占比
本项目负责人	姓名	职务职称	手机
单位简介	<p>一、基本情况 包括成立时间、主营业务、主要产品、技术实力、发展历程等基本情况</p> <p>二、单位资质 包括单位资质、所获专利、标准、知识产权、所获竞赛类奖励荣誉等情况， 请特别标注与本项目任务分工相关的内容。</p> <p>(需提供证明材料附后，并交叉引用。)</p>		
责任分工	<p>在本项目所负责的建设内容、职能职责等。</p>		

联合体成员 3	(签章)
---------	------

项目情况			
项目总投资 (万元)	项目出资(万元)		出资占比
本项目负责人	姓名	职务职称	手机
单位简介	<p>一、基本情况 包括成立时间、主营业务、主要产品、技术实力、发展历程等基本情况</p> <p>二、单位资质 包括单位资质、所获专利、标准、知识产权、所获竞赛类奖励荣誉等情况，请特别标注与本项目任务分工相关的内容。</p> <p>(需提供证明材料附后，并交叉引用。)</p>		
责任分工	<p>在本项目所负责的建设内容、职能职责等。</p>		

联合体成员 4	(签章)
---------	------

项目情况			
项目总投资 (万元)	项目出资(万元)		出资占比
本项目负责人	姓名	职务职称	手机
单位简介	<p>一、基本情况 包括成立时间、主营业务、主要产品、技术实力、发展历程等基本情况</p> <p>二、单位资质 包括单位资质、所获专利、标准、知识产权、所获竞赛类奖励荣誉等情况， 请特别标注与本项目任务分工相关的内容。</p> <p>(需提供证明材料附后，并交叉引用。)</p>		
责任分工	<p>在本项目所负责的建设内容、职能职责等。</p>		

申报单位证明材料

1.申报单位研发能力证明材料（获得的专利、软件著作权等知识产权、参与制定行业或国家标准、企业技术中心、重点实验室等研发平台、产学研合作等相关证明材料）。

2.申报单位荣誉证明材料（高新技术企业、重点软件企业、专精特新“小巨人”企业、单位获奖情况、核心产品市场占有率、获得资质等相关证明材料）。

（注：牵头单位若为外地企业在重庆新设立的子公司，可提交归属母公司的证明材料）

预期应用场景简介

项目名称			
应用单位名称			
应用单位地址			
应用单位 联系人	姓名	职务	电话
<p>(字数不超过 1000 字，主要但不限于预期应用内容、应用规模、应用效益等内容，有多个单位的应用场景的可复制本表填写)</p>			
<p>应用单位 (盖章) 年 月 日</p>			

申报项目真实性合规性承诺书

根据《关于发布重庆市工业和信息化领域“揭榜挂帅”项目榜单（具身智能机器人方向第一批）的通知》要求，我单位提交了（填写项目名称）申报材料。

现就有关情况承诺如下：

1.我单位对所报送的全部资料真实性负责，保证所申报的技术和产品拥有知识产权，并符合国家有关法律法规及相关产业政策要求。

2.我单位所申报的相关技术和产品符合国家保密规定，未涉及国家秘密、个人隐私和其他敏感信息。

3.我单位承诺揭榜后能够在实施周期内达到该榜单项目中规定的目标要求及其他相关要求。

4.相关材料中的文字和图片已经由我单位审核，确认无误。

5.我单位对违反上述承诺导致的后果承担全部法律责任。

6.我单位将根据揭榜项目通知要求，增强大局意识，切实承担主体责任，在揭榜项目实施期间认真组织、重点推进、加强保障，全力完成揭榜项目攻关，确保在（填写结题年月）前达到或超过预期目标。

联系人：

联系电话：

法定代表人：（签字）

XXXX 单位（盖章）

2025 年 x 月 xx 日

附件 3

重庆市工业和信息化领域“揭榜挂帅”项目申报单位推荐表 (具身智能机器人方向第一批)

推荐单位 (盖章):

序号	申报单位名称	申报项目	联系人	手机
1	牵头单位: XXX 需求单位: XXX 联合体其他单位: XXX、XXX			
2				
3				
4				

填表人:

联系电话:

注: 1.本表由区县经信主管部门填报。

2.区县经信主管部门负责核实所报送资料的真实性。