

2026 年 iCAN 大学生创新创业大赛
“金视线杯”具身智能应用设计挑战赛

练习平台·操作手册

第一版

杭州金视线科技有限公司

1. 实验基本流程

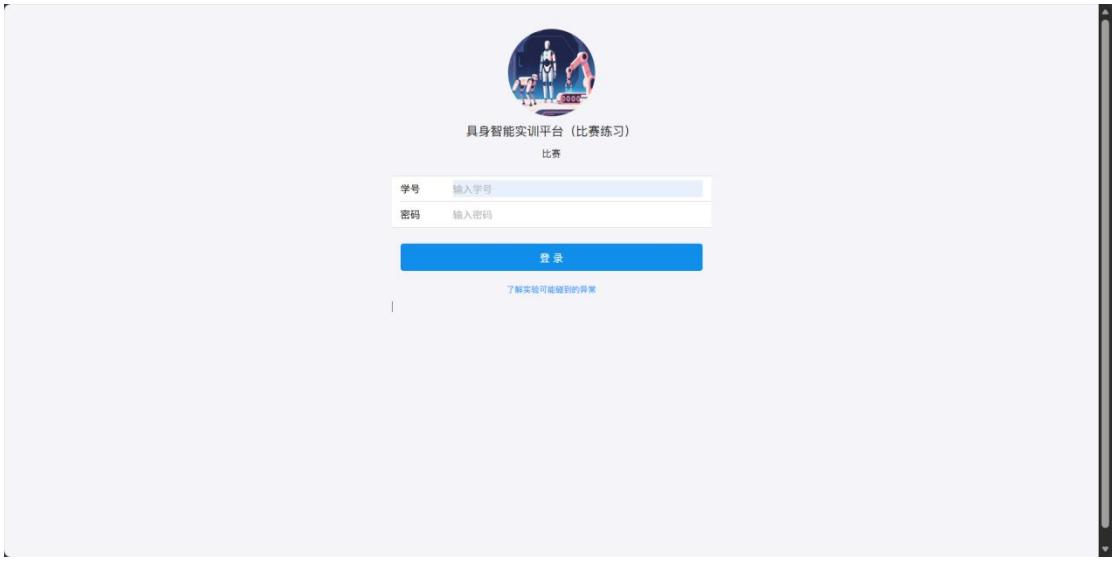
1.1 登录系统

1.1.1 电脑端登录

学生用电脑谷歌、火狐等主流浏览器访问 https://www.suitanglian.com:8081/#/iCANJSZN 进入大赛服务平台。



点击“练习入口”，输入学号（报名手机号）及密码（密码默认 123456）登录。



1.2 实验操作

进入系统可查看练习及省赛的任务。**练习任务分批开放。**目前练习任务已开放练习模块（任务一至任务三）。练习任务主要用于题型熟悉，正式比赛任务题型同练习任务，会更换案例及数据背景。

1.2.1 查看课件教案（仅练习模式有此功能）

在“实训中台”模块中，可以查看到知识学习和虚仿实训。



点击课件教案可查看课件教案信息，点击“>”进行翻页，点击放大，可进行放大观看。



1.2.2 查看视频教案（仅练习模式有此功能）

点击视频教案可查看视频，点击播放按钮，可进行视频播放。



1.2.3 指导书

在虚仿实训中，点击指导书可进入到指导书页面查看实验规则以及操作步骤。





1.2.4 进入实验

点击“虚仿实训”进入实验，可进入到实验主界面。



2. 实验基本操作

2.1 任务一 机器人平地走跑跳

进入实验后底部有 3 个按钮，首先点击“训练模型构建”进入；



点击“新建”创建模型；



输入模型名称，选择模型类型；



按照流程设置观察值空间、动作空间、奖励值、重置条件、训练参数，完成后点击“提交”；





提交后系统会根据你的设置训练模型，状态中会显示训练进度；



训练完成后点击“查看”可查看训练过程动画、训练过程图表、训练对应源码；



点击“复制”可复制该模型，并在该模型的基础上进行修改；



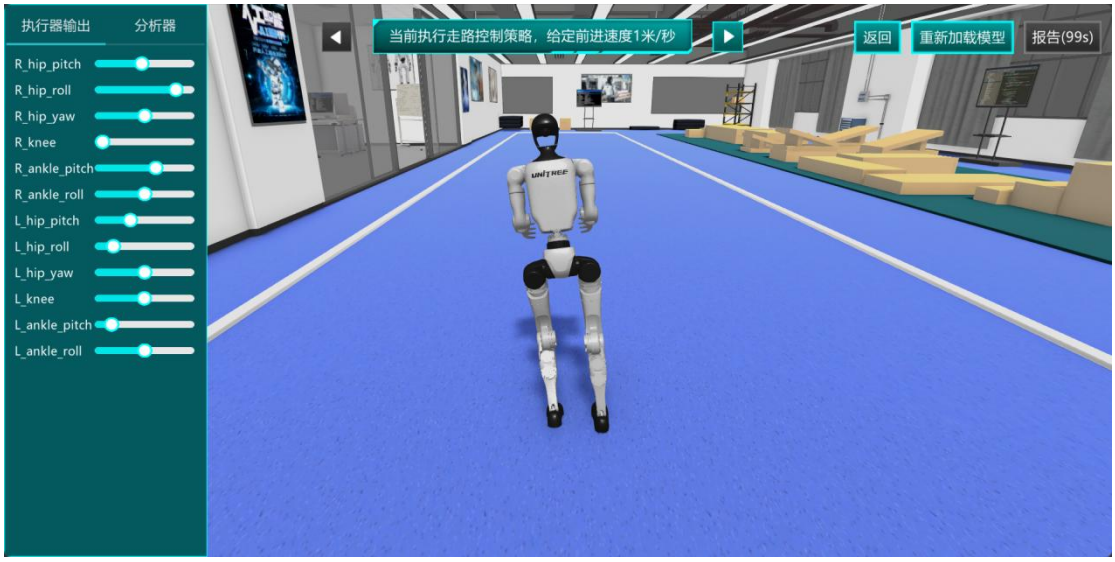
训练模型可构建多个，构建完成后点击“推理仿真验证”；



选择要仿真的模型，点击“确定”；



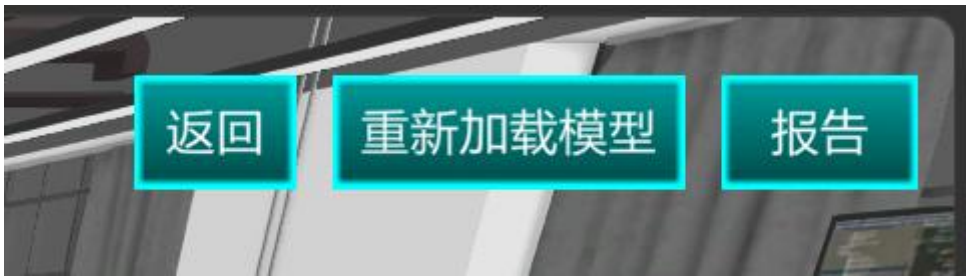
查看仿真动画，可查看机器人实时执行器与分析器的输出情况；

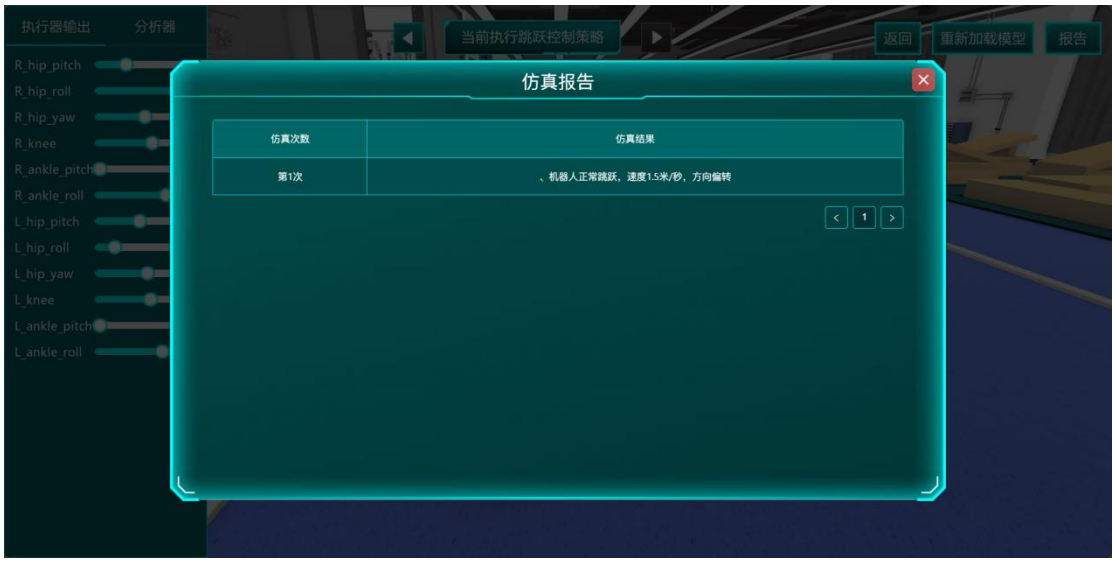


点击“箭头”可加载下一个模型；

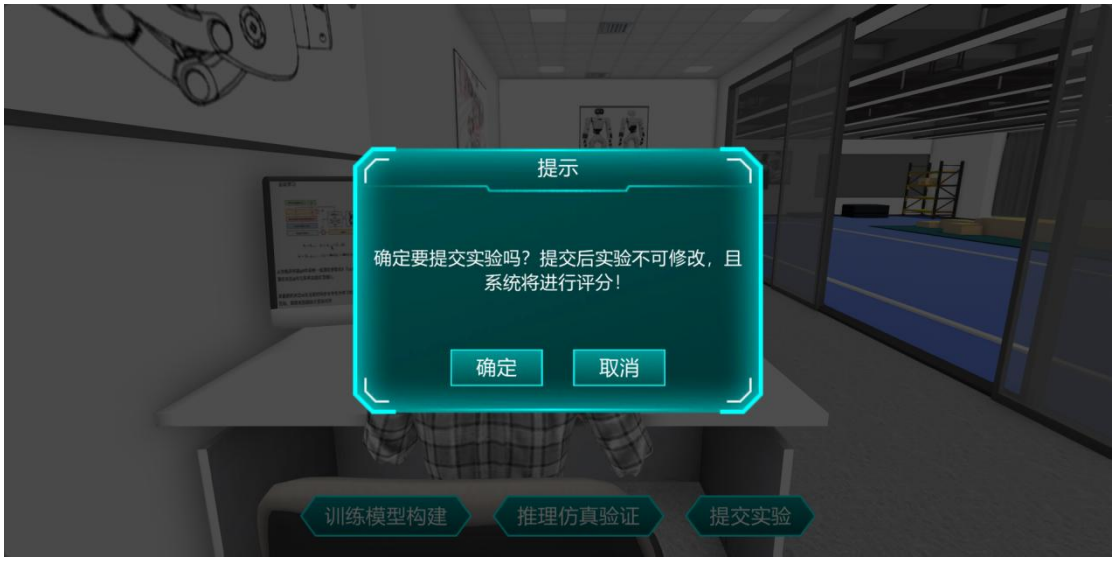


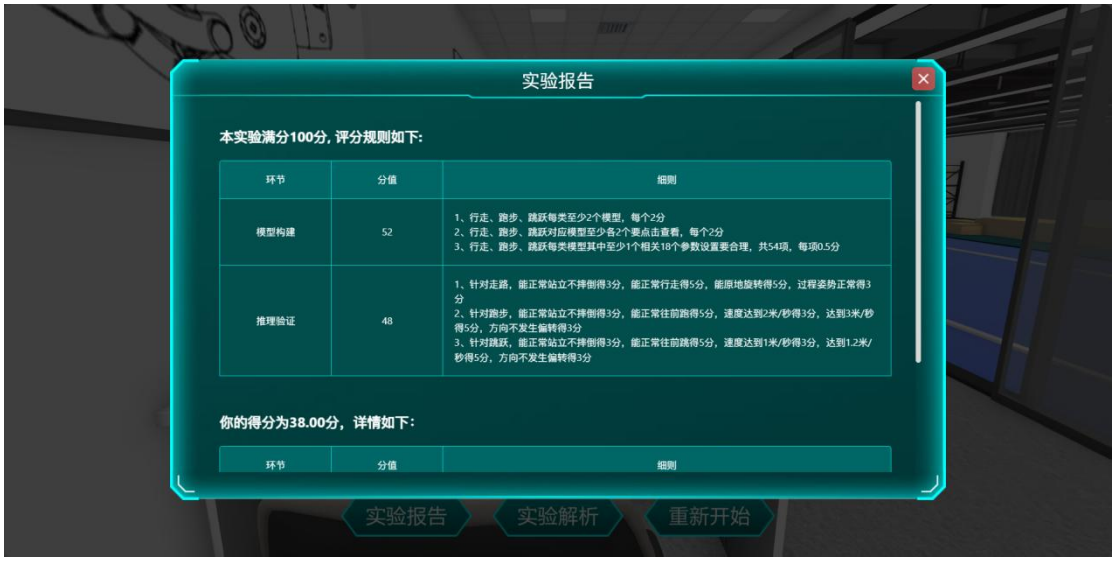
三个模型都仿真结束后，可点击右上角的“报告”，查看仿真报告；





完成仿真后返回首页，点击“提交成绩”，查看实验报告。





2.2 任务二 机器人复杂地形行走

进入实验后底部有 3 个按钮，首先点击“训练模型构建”进入；



点击“新建”创建模型；



按照流程设置观察值空间、动作空间、奖励值、重置条件、训练参数，完成后点击“提交”；


训练模型构建
训练策略设置
机器人G1信息
1 观察值空间
2 动作空间
3 奖励值
4 重置条件
5 训练参数
躯干姿态
躯干线速度
躯干角速度
所有关节电机角度
所有关节电机角速度
躯干目标角速度
步态相位信息
返回
下一步


训练模型构建
训练策略设置
机器人G1信息
观察值空间
动作空间
奖励值
重置条件
5 训练参数
训练最大步数
学习率
熵正则化系数
批量大小
神经网络深度
每层神经元数量
奖励衰减因子
单次交互最大步数
返回
上一步
提交

输入模型名称；



提交后系统会根据你的设置训练模型，状态中会显示训练进度；



训练完成后点击“查看”可查看训练过程动画、训练过程图表、训练对应源码；



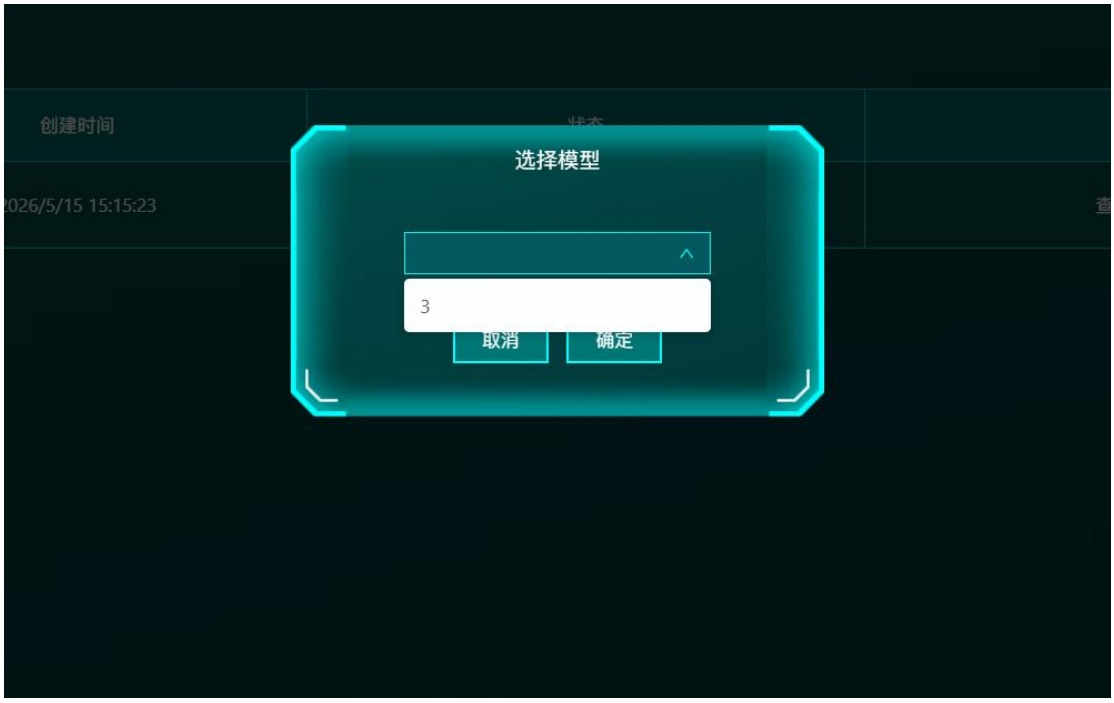
点击“复制”可复制该模型，并在该模型的基础上进行修改；



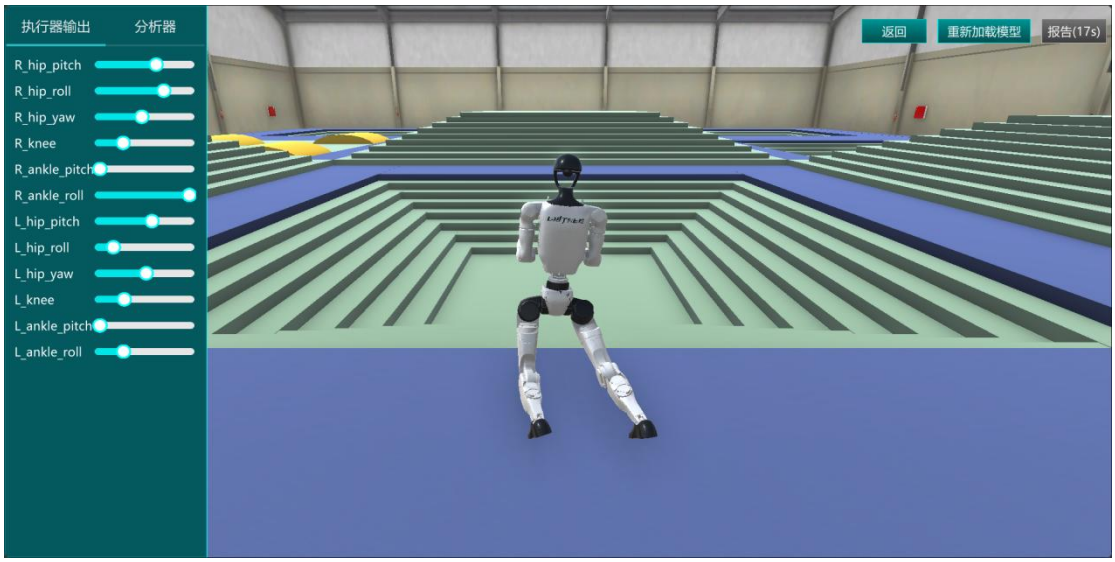
训练模型可构建多个，构建完成后点击“推理仿真验证”；



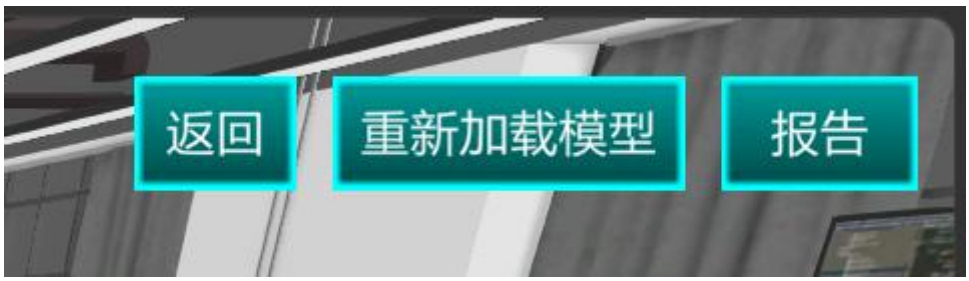
选择要仿真的模型，点击“确定”；

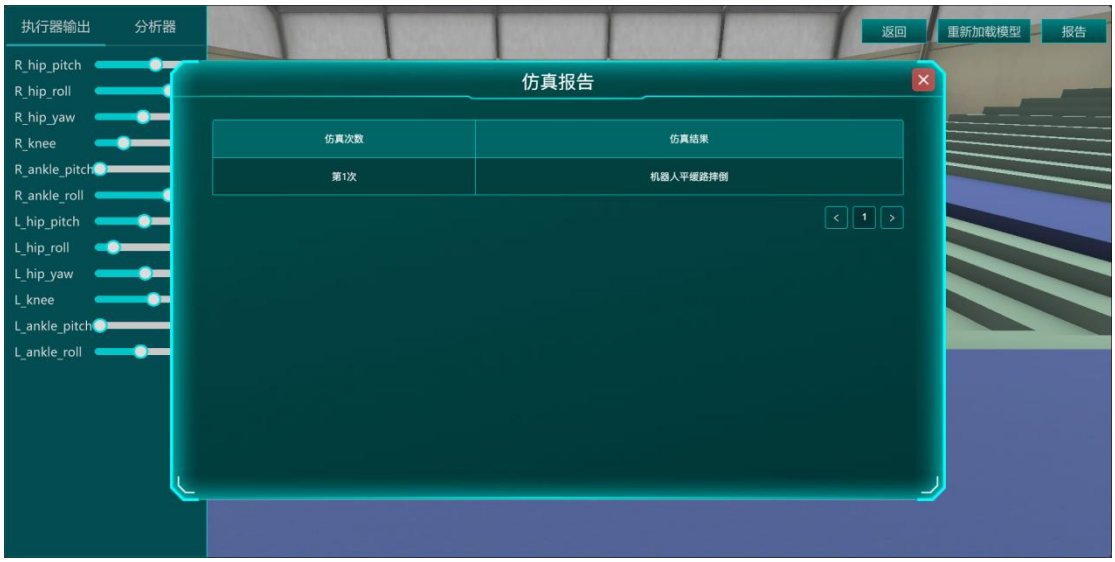


查看仿真动画，可查看机器人实时执行器与分析器的输出情况；

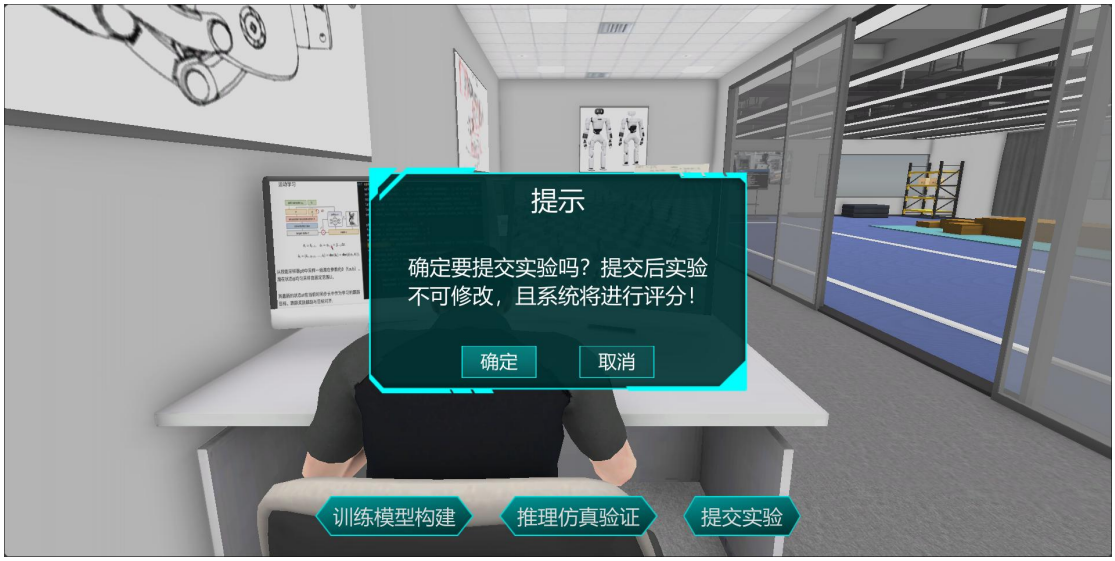


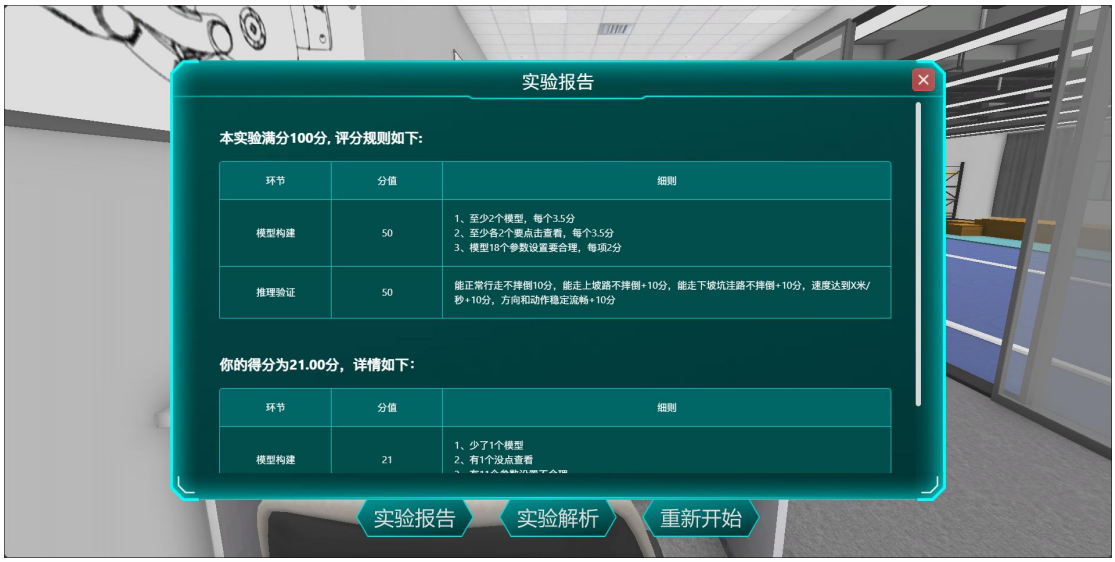
仿真结束后，可点击右上角的“报告”，查看仿真报告；





完成仿真后返回首页，点击“提交成绩”，查看实验报告。





2.3 任务三机器人复杂动作表演

进入实验后底部有 3 个按钮，首先点击“训练模型构建”进入；



点击“新建”创建模型；



点击“预设舞蹈动作轨迹数据”可查看数据；



0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	25
-0.020104	-0.102067	1.01751	-0.00901	0.022861	-0.060615	0.997859	0.26689	0.149261	-0.192378	0.355424	-0.22643	-0.215037	0.767549
-0.01967	-0.101937	1.017381	-0.009139	0.022728	-0.060533	0.997866	0.266941	0.149498	-0.192695	0.357404	-0.227875	-0.214866	0.767364
-0.019217	-0.101865	1.017248	-0.009334	0.022581	-0.060343	0.997879	0.266691	0.149942	-0.192934	0.35926	-0.229274	-0.214953	0.767176
-0.018757	-0.101853	1.017123	-0.009568	0.022442	-0.060106	0.997894	0.266234	0.150543	-0.193028	0.360795	-0.230528	-0.215195	0.767178
-0.0183	-0.101905	1.017016	-0.009843	0.022329	-0.059866	0.997908	0.265806	0.151296	-0.192945	0.361792	-0.231511	-0.215473	0.767368
-0.017851	-0.10201	1.01693	-0.010132	0.02227	-0.059646	0.99792	0.265463	0.152117	-0.192736	0.362243	-0.232196	-0.215743	0.767614
-0.017416	-0.102151	1.016859	-0.01043	0.022284	-0.059411	0.99793	0.265069	0.152969	-0.192576	0.362467	-0.232718	-0.216046	0.767924
-0.017	-0.102314	1.016798	-0.010724	0.022337	-0.059184	0.99794	0.264641	0.153819	-0.192426	0.362539	-0.233133	-0.216373	0.768273
-0.016601	-0.10249	1.016747	-0.010999	0.022424	-0.058972	0.997947	0.264217	0.154631	-0.192305	0.362533	-0.23348	-0.216757	0.768398
-0.016228	-0.102671	1.016698	-0.011275	0.022509	-0.058756	0.997955	0.263791	0.155453	-0.192224	0.362549	-0.233792	-0.217197	0.768213

点击“训练策略设置”按照流程设置观察值空间、动作空间、奖励值、重置条件、训练参数，完成后点击“提交”；





输入模型名称；



提交后系统会根据你的设置训练模型，状态中会显示训练进度；



训练完成后点击“查看”可查看训练过程动画、训练过程图表、训练对应源码；



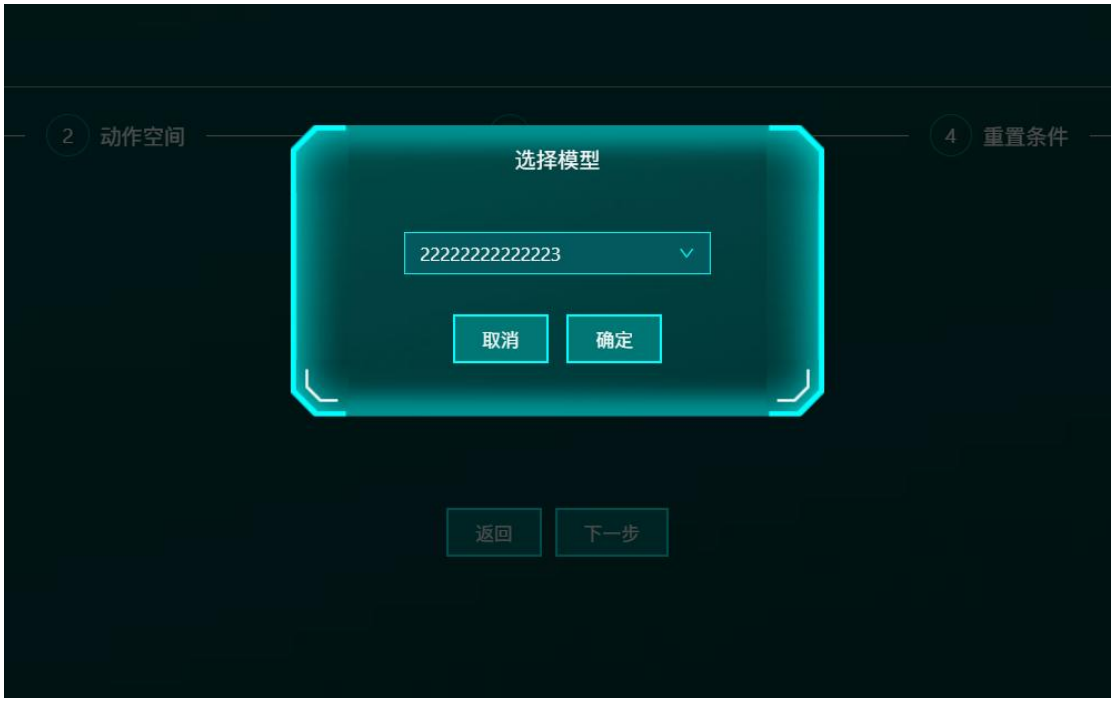
点击“复制”可复制该模型，并在该模型的基础上进行修改；



训练模型可构建多个，构建完成后点击“推理仿真验证”；



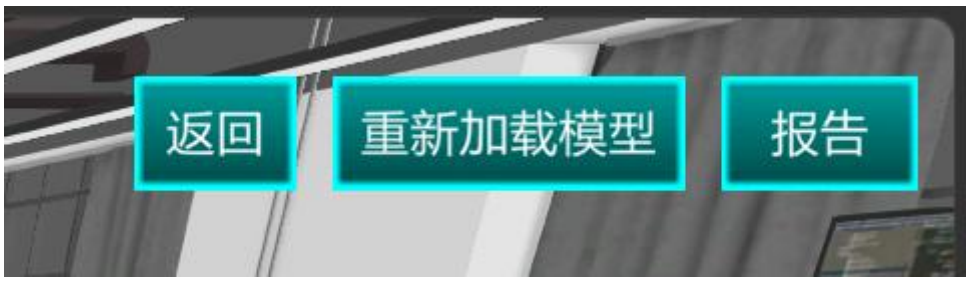
选择要仿真的模型，点击“确定”；

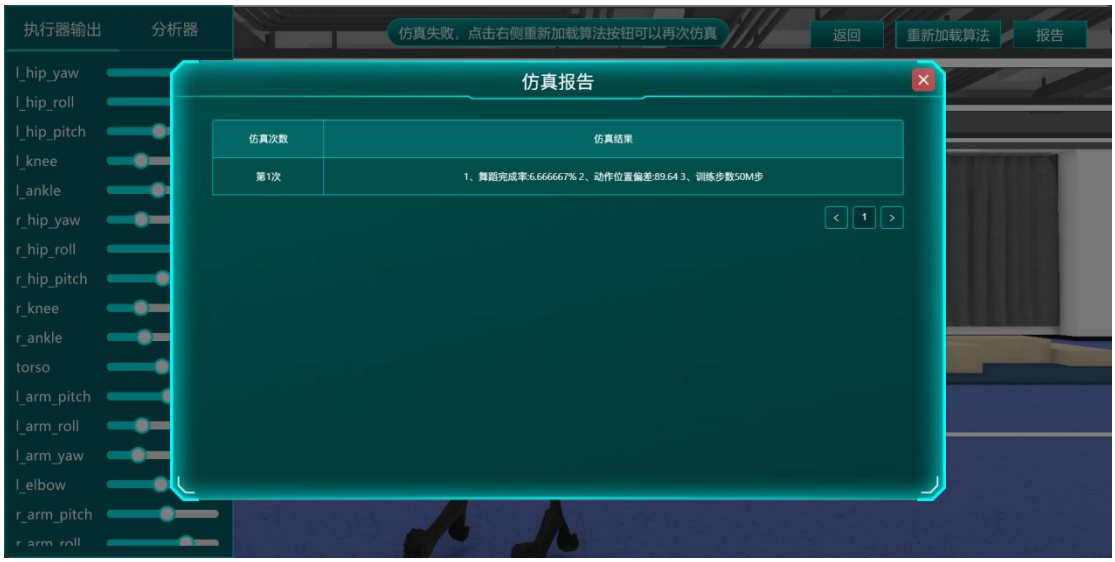


查看仿真动画，可查看机器人实时执行器与分析器的输出情况；



仿真结束后，可点击右上角的“报告”，查看仿真报告；





完成仿真后返回首页，点击“提交成绩”，查看实验报告。

