1. 结构设计
2. 整体结构设计及校核（5000字）
3. 整体结构设计思路及准则（腿部原理图、总装图、机械原理图）（1000字）
4. 机器人总装（图）
5. 腿部原理（图）
6. 三个版本躯干尺寸（图）
7. 吸附方案对比（表）
8. 零件材料及加工工艺（支撑件零件图）
9. 关节连接件强度校核（关节连接件零件图）
10. 关节舵机扭矩校核（关节舵机参数表）
11. 吸附机构设计及校核（5000字）
12. 吸附机构设计方案
13. 真空负压方案可行性校核（气压控制原理图）
14. 单涵道风扇方案可行性校核（扇叶、无刷电机参数表）
15. 双涵道风扇方案可行性校核
16. 硬件设计
17. 主控电路设计（3000字）
18. 电源电路设计
19. 自锁开关电路设计
20. 单总线串口通信电路设计
21. 接口电路设计
22. 关节驱动电路设计（3000字）
23. 电源电路设计
24. 单总线串口通信电路设计
25. 电流检测电路设计
26. 传感器电路设计（3000字）
27. 激光测距传感器电路设计
28. 电流传感器电路设计
29. 短距无线控制概念构想（3000字）
30. 概述
31. 基于NRF905芯片的无线广播通信伺服舵机
32. 基于ESP32系列芯片的WiFi无线通信伺服舵机
33. 程序设计
34. 单总线控制程序设计（2000字）
35. 关节位置PID闭环反馈调节程序设计（2000字）
36. 基于电流闭环的关节力矩控制程序设计（2000字）