技术创新需求调查表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **需求编号：79** | | | |
| **需求名称：车底盘电控及线控产品研发** | | | |
| **行业领域：电子信息 产业领域：电子信息** | | | |
| **需求信息** | | | |
| 技术需求情况说明 | 技术需  求类别 | | ■技术研发（关键、核心技术）  □产品研发（产品升级、新产品研发）  □技术改造（设备、研发生产条件）  □技术配套（技术、产品等配套合作） |
| 技术  需求  简述 | | 研发商用车底盘电控及线控产品，主要包括：动力传动、转向、制动等方面，满足智能驾驶控制需求。 |
|  | 技术  需求  详述 | | （包括主要技术、条件、成熟度、成本等指标）   1. 主要技术： 2. 车辆线控转向系统开发  * 开发线控转向系统，使车辆转向受控于决策系统的转向命令，并实时反馈车轮转向角度、转速、扭矩等相关信息。 * 线控转向的响应速度和控制精度满足无人驾驶系统要求。线控转向系统可以实现无人线控和人工控制双模式，并可实现相互转换。  1. 车辆线控制动系统开发  * 开发线控制动系统及电子驻车系统，使车辆制动受控决策系统的的制动命令，并实时反馈车辆制动减速度等相关信息。 * 线控制动系统响应速度和控制精度满足无人驾驶系统要求线控制动系统可以实现无人线控和人工控制双模式，并可实现相互转换。 * 整车制动系统在控制系统失效的情况下，应能在人工模式下提供基本的制动效能。  1. 车辆速度控制--VCU软件系统开发  * 车速应能受控于决策系统的车速控制命令。 * 车速控制响应速度和控制精度满足无人驾驶系统要求。 * VCU可以实现无人线控和人工控制双模式，并可实现相互转换。  1. 条件及成熟度：   征集的解决方案可落地，满足量产化产品可靠性要求，满足智能驾驶功能开发。  （3）成本：待讨论 |
| 现有  基础  情况 | | （企业已经开展的工作、所处阶段、投入资金和人力、仪器设备、生产条件等）  无 |
| 产学研合作需求 | 需求  描述 | | （希望与哪类高校、科研院所开展产学研合作，共建创新载体，以及对专家及团队所属领域和水平的要求）  无 |
| 合作  方式 | | □技术转让 □技术入股 ■联合开发 □委托研发  □委托团队、专家长期技术服务 □共建新研发、生产实体 |
| 其他需求 | □技术转移 □研发费用加计扣除 □知识产权 □科技金融  □检验检测 □质量体系 □行业政策 □科技政策 □招标采购  □产品/服务市场占有率分析 □市场前景分析 □企业发展战略咨询 □其他 | | |
| **管理信息** | | | |
| 同意公开  需求信息 | | ■是 □否  □部分公开(说明） | |
| 同意接受  专家服务 | | ■是  □否 | |
| 同意参与对解决方案的筛选评价 | | ■是  □否 | |
| 同意对优秀解决方案给予奖励 | | ■是，金额 待讨论 万元。（奖金仅用作奖励现场参赛者，不作为技术转让、技术许可或其他独占性合作的前提条件）  □否  法人代表： 年 月 日 | |