# 技术创新需求调查表

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **企业信息** | | | | | | | | | | |
| 企业名称 | | | | 昆山韦德智能装备科技有限公司 | | | 机构代码 | | 91320583685333093U | |
| 区 域 | | | | 周市 | 联系人 | 金静彦 | | 电话 | | 15962669026 |
| 行业领域 | | | | 机器人系统集成 | | | 产业领域 | | 智能制造 | |
| 经济规模 | | | | 固定资产800万 | | | 人员规模 | | 130人 | |
| **需求信息** | | | | | | | | | | |
| 需求名称 | | | 1、弧焊焊道3D轮廓扫描技术  2、焊点漏焊接检测技术 | | | | | | | |
| 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 | | 1、可以对弧焊机器人焊接完成后的焊缝进行质量检测，判断漏焊，焊偏，焊穿，气泡，焊低等焊接不良问题  2、可以对点焊机器人焊接完成后的焊点进行质量检测，判断漏焊，焊偏等焊接不良问题 | | | | | | | |
|  | 技术  需求  详述 | | （包括主要技术、条件、成熟度、成本等指标）   1. 使用激光相机，通过六轴机器人离线编程功能，将电脑仿真模拟的轨迹结果，转换成现实机器人运动的轨迹，用相机对轨迹路径进行扫描，扫描的结果进行后端图像处理，并进行理论参数和实际扫描出来后的参数对比，从而实现判断质量不良。 2. 使用工业相机，通过六轴机器人对需要进行焊点质量检测的地方进行图像拾取，拍照的结果进行后端图像处理，并进行理论焊接位置和实际扫描出来后的位置进行对比，从而实现判断质量不良。   成熟度  目前处于研发试验结果，85%的成熟度  成本  预计使用50万的研发费用 | | | | | | | |
| 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）  设备处于研发实验阶段，采购了机器人、相机等辅助设备，并与相机相关厂家深入的进行了技术交流和沟通。 | | | | | | | |
| 产学研合作要求 | 简要  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）  希望与理工类高校及对图像成形技术专家领域的人员进行技术交流 | | | | | | | |
| 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 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：冯顺成 2018年8月7日 | | | | | | | | |

**※请务必确认“同意公开需求信息”一栏填“是”**