# 技术创新需求调查表

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **企业信息** | | | | | | | | | | |
| 企业名称 | | | 昆山艾派科技有限公司 | | | | 机构代码 | | 91320583089321264M | |
| 区 域 | | | 昆山巴城 | | 联系人 | 陈赣东 | | 电话 | | 18021291878 |
| 行业领域 | | | 批发和零售业 | | | | 产业领域 | | 机器人 | |
| 经济规模 | | | 注册资本5000万元 | | | | 人员规模 | | 108 | |
| **需求信息** | | | | | | | | | | |
| 需求名称 | | | | 基于伺服系统的机器人低速共振抑制技术 | | | | | | |
| 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 | | | 基于伺服系统的机器人低速共振抑制技术 | | | | | | |
|  | 技术  需求  详述 | | | （包括主要技术、条件、成熟度、成本等指标）  机器人由于其关节机械硬件固有属性，如电机和减速机形成驱动传动链，该链具有的柔性特性使得机器人在一定速度段运行时有共振现象，目前机器人关节伺服属于半闭环控制，希望能够通过该技术在伺服层面实现机器人末端的振动抑制，或通过设计全闭环系统、或通过辨识系统动态特性模态等途径。 | | | | | | |
| 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）  目前有机器人系统及运动控制两大产品线：机器人产品包括四轴SCARA、垂直六关节、并联型等精密机器人系统，完全自主开发的控制器、示教器；运动控制产品以4/6轴脉冲控制卡、4/6轴全闭环模拟量卡、总线式及通用伺服为主打产品。近期将与上海高校达成相关合作协议，预计签订合同金额35万元。 | | | | | | |
| 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）  希望合作对象：国内985、211重点大学  技术合作对象：掌握伺服系统振动抑制理论与丰富的工程实践经验 | | | | | | |
| 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： 黄芳 2018 年 8 月 7 日 | | | | | | | | |

**※请务必确认“同意公开需求信息”一栏填“是”**