

关于国家科学技术奖项目“高精度模块化协作机器人自主技术体系构建及应用创新”的公示

1. 项目名称：高精度模块化协作机器人自主技术体系构建及应用创新

2. 提名奖项：国家科学技术进步奖

3. 提名者：中国物流与采购联合会

4. 主要完成人：
魏洪兴、傅健、陶永、李洪波、徐东、张胜、聂文争、王君臣、李泽宇、张雨文、刘新、姜威、刘刚、宋仲康、陈达坚

5. 主要完成单位：
北京航空航天大学、遨博（北京）智能科技股份有限公司、北京极智嘉科技股份有限公司、机科发展科技股份有限公司、比亚迪汽车工业有限公司、苏州绿的谐波传动科技股份有限公司、北京机械工业自动化研究所有限公司

6. 主要知识产权和标准规范等目录：

知识产权 (标准)类别	知识产权(标准)具体名称	国家 (地区)	授权号 (标准编号)	授权(标准发布)日期	证书编号 (标准批准发布部门)	权利人 (标准起草单位)	发明人 (标准起草人)	发明专利 (标准)有效状态
国际发明专利	Robotic hybrid system application framework based on multi-core processor architecture（基于多核处理器架构的机器人混合系统应用框架）	美国	US 10,265,848 B2	2019-04-23	US010265848B2	遨博（北京）智能科技股份有限公司	魏洪兴、邹莹、陈友东、刘淼、黄真	有效

国家发明专利	一种机器人控制方法和机器人系统	中国	ZL202111425962.8	2023-04-11	第 5876643 号	遨博（北京）智能科技有限公司	魏洪兴、刘程果、李泽宇、刘刚	有效
国家发明专利	一种机器人运动规划方法、装置和机器人	中国	ZL202311242829.8	2023-12-08	第 6546324 号	北京航空航天大学	陶永、万嘉昊、宋义安、陈硕、王奕儒	有效
国家发明专利	一种机器人结构误差的补偿方法及装置	中国	ZL201810886622.7	2020-10-20	第 4040595 号	遨博（北京）智能科技有限公司	刘刚、贾友华、张洪冬	有效
国家推荐标准	面向人机协作的工业机器人设计规范	中国	GB/T 39402-2020	2020-11-19	国家市场监督管理总局、中国国家标准化管理委员会	遨博(北京)智能科技有限公司、北京机械工业自动化研究所有限公司、北京航空航天大学等	魏洪兴、宋仲康、赵永利、崔元洋、邵振洲、杨书评、谈金东、朱志昆、刘刚、王钰、刘颖、李煜、王泽涵、张俊丰、赵晓飞、闵华松、童上高、周雪峰、肖曦、肖玲、黄永衡	现行
国家发明专利	一种可变刚度的关节模块	中国	ZL201410406580.4	2016-03-23	第 1995905 号	遨博（北京）智能科技有限公司	陶永、王云庆、魏洪兴、郑随兵、郭龙	有效
国家发明专利	一种模块化机器人驱动关节	中国	ZL201510993831.8	2018-01-09	第 2770862 号	机科发展科技股份有限公司	陶永、胡磊、孙贝、高彭彭、刘辉	有效
计算机软件著作权	基于 x86 多核处理器的混合操作系统 V1.0	中国	2023SR1364851	2023-11-02	软著登字第 11952024 号	遨博（北京）智能科技有限公司	魏洪兴、黄真	有效
国家发明专利	对机械臂的碰撞防护方法、控制柜以及机械臂系统	中国	ZL202111269264.3	2023-02-21	第 5745078 号	遨博（北京）智能科技有限公司	李泽宇、刘刚、袁紫衣	有效
国家发明专利	一种双臂机器人抓取位姿选择方法、系统和存储介质	中国	ZL202210948656.0	2022-10-25	第 5535095 号	北京航空航天大学	陶永、万嘉昊、刘海涛、高赫、温宇方、段练、黄石书	有效