附件2

榜单需求征集表

需求提报单位（盖章）：XXX公司

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 一、需求提报单位信息 | | | |
| 单位名称 | XXX公司/创新团队 | | |
| 单位性质 | 🞎国有企业 🞎民营企业 🞎科研院所 🞎其他\_\_\_\_\_\_\_（请注明） | | |
| 单位资质 | 🞎领军企业 🞎龙头企业 🞎其他\_\_\_\_\_\_\_（省级以上资质请注明） | | |
| 联系人 | XXX | 职务 | XXX |
| 联系电话 | XXX | Email | XXX |
| 通讯地址 | XX省XX市XX区XX大道中段XX号 | | |
| 二、需求信息 | | | |
| 需求名称 | 电驱动关节系统 | | |
| 需求类别 | 关键零部件/电驱动关节 | | |
| 产品和技术  所属分类 | 🞎1、属于国内技术空白  🗹2、已开发但性能质量与国外差距较大的技术产品  🗹3、已开发但产业化和工程化应用有瓶颈的技术产品  🞎4、原创性的，对行业发展具有引领推动作用的技术产品 | | |
| 应用场景 | 电驱动关节系统集成了电机、驱动器、减速器、传感器等组件，主要安装在以四足、双足为代表的移动机器人的关节处，完成机器人关节的运动执行和驱动。 | | |
| 研制生产中实际困难或技术瓶颈以及现在使用的解决方案 | 1.目前使用的电驱动系统质量高、体积大，无法满足轻量化应用需求；现有本体驱动器能量输出密度不足，且抗冲击性较差；  2.本单位目前使用杭州XXX公司一体化关节XXX，电机本体为力矩电机，采用行星减速传动，磁场方式永磁径向，峰值扭矩密度只能达到XXNm/kg。 | | |
| 需求指标 | 包络尺寸：不超过φXXmm×XXmm。  系统重量：不高于XXkg。  扭矩密度：不低于XX Nm/kg。  噪声：不高于XXdB@Xm。  减速比：不高于XX。  **（注：描述预期实现的功能效果或达到的技术指标，指标不应限制实现技术路径。）** | | |
| 国外技术指标 | 国外的电驱动关节最核心扭矩密度普遍大于XX Nm/Kg，XXX公司的订制系统最高扭矩密度已经达到XXNm/Kg，关节小型化和轻量化指标高，研制的机器人可实现负载能力。 | | |
| 国内当前  技术指标 | 国内研制单位和厂家在XXX方面普遍低于XX Nm/Kg。其中，XXX公司：XX Nm/Kg；XXX公司：XX Nm/Kg；XXX公司：XX Nm/Kg；XXX公司：XX Nm/Kg。 | | |
| 潜在应用单位 | XXX公司、XXX研究所等。 | | |
| 本领域  专家推荐 | XX（姓名）：XXXX（单位名称）、XX（职务/职称） | | |
| 预期  攻关周期 | XX月 | | |