

附件 1:

揭榜攻关榜单目录及详细信息

| 一级领域 | 二级领域 | 需求编号 | 需求名称 | 成果形式 |
|------------|------------------|--------------|-------------------|-------|
| 核心技术 方向 | 机器人机构与 驱动技术 | 2R-JS/01-001 | 重型轮腿式复合机构技术 | 样机或方案 |
| | 机器人感知与 规划技术 | 2R-JS/02-001 | 电子皮肤技术 | 样机或方案 |
| | | 2R-JS/02-002 | 复杂越野环境路径规划导航技术 | 样机或方案 |
| | | 2R-JS/02-003 | 基于多源信息融合的里程计技术 | 样机或方案 |
| | | 2R-JS/02-004 | 多传感器融合模块化感知技术 | 样机或方案 |
| | | 2R-JS/02-005 | 水下多源信息融合感知技术 | 样机或方案 |
| | | 2R-JS/02-006 | 水下通信导航一体化技术 | 样机或方案 |
| | | 2R-JS/02-007 | 微小型机器人视觉导航定位与识别技术 | 样机或方案 |
| | 机器人控制与 决策技术 | 2R-JS/03-001 | 自动化涂覆机器人技术 | 样机或方案 |
| | 机器人人机交 互与协同技术 | 2R-JS/04-001 | 水下探测破障智能集群技术 | 样机或方案 |
| | | 2R-JS/04-002 | 柔性高密度机电人机交互技术 | 样机或方案 |
| | | 2R-JS/04-003 | 多源感知融合遥操作技术 | 样机或方案 |

| 一级领域 | 二级领域 | 需求编号 | 需求名称 | 成果形式 |
|------|---------------|--------------|----------------|-------|
| | 机器人共性 基础技术 | 2R-JS/05-001 | 机械臂运动学参数高效标定技术 | 样机或方案 |
| 零部件 | 减速器 | 2R-BJ/01-001 | 高可靠性 RV 减速器 | 样机或方案 |
| | | 2R-BJ/01-002 | 行星减速器 | 样机或方案 |
| | 控制器 | 2R-BJ/02-001 | 机械臂高性能控制器 | 样机或方案 |
| | 伺服系统 | 2R-BJ/03-001 | 高压大功率伺服驱动系统 | 样机或方案 |
| | | 2R-BJ/03-002 | 电静液驱动关节系统 | 样机或方案 |
| | | 2R-BJ/03-003 | 高性能伺服电机 | 样机或方案 |
| | | 2R-BJ/03-004 | 模块化电机伺服驱动器 | 样机或方案 |
| | 专用传感器 | 2R-BJ/04-001 | 长距离 RGBD 相机 | 样机或方案 |
| | | 2R-BJ/04-002 | 点阵式力觉传感器 | 样机或方案 |
| | | 2R-BJ/04-003 | 单目和双目视觉传感器 | 样机或方案 |
| | | 2R-BJ/04-004 | 听觉传感器 | 样机或方案 |
| | | 2R-BJ/04-005 | 水下机器人视觉成像系统 | 样机或方案 |
| | | 2R-BJ/04-006 | 嗅觉传感器 | 样机或方案 |

| 一级领域 | 二级领域 | 需求编号 | 需求名称 | 成果形式 |
|------|------------|--------------|---------------|-------|
| | 专用功能模块 | 2R-BJ/05-001 | 高性能电驱动关节系统 | 样机或方案 |
| | | 2R-BJ/05-002 | 水下电液混驱软体模块 | 样机或方案 |
| | | 2R-BJ/05-003 | 水下特种设备稳定吸附系统 | 样机或方案 |
| 整机方向 | 高性能巡查检测机器人 | 2R-ZJ/01-001 | 人防应急巡检机器人 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/01-002 | 燃爆气体探测机器人 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/01-003 | 危化探测机器人 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/01-004 | 指控中心操控机器人 | 样机或方案 |
| | 高机动载运机器人 | 2R-ZJ/02-001 | 水下机器人运载平台 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/02-002 | 新概念越野机器人技术与系统 | 方案 |
| | 高性能作业机器人 | 2R-ZJ/03-001 | 隧道施工智能湿喷机器人 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/03-002 | 野外智能移动堆垛机器人 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/03-003 | 工事管路铺设机器人 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/03-004 | 地下空间修筑机器人 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/03-005 | 套管组件更换机器人 | 样机或方案 |

| 一级领域 | 二级领域 | 需求编号 | 需求名称 | 成果形式 |
|--------|----------|--------------|----------------|-------|
| | | 2R-ZJ/03-006 | 贮存容器自动焊接和切割机器人 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/03-007 | 放射性环境检查维修机器人 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/03-008 | 急情医疗处置机器人 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/03-009 | 重载移动式对接装配机器人 | 样机或方案 |
| | 综合类机器人系统 | 2R-ZJ/04-001 | 水上多机辅助救援系统 | 样机或方案 |
| | | 2R-ZJ/04-002 | 耐辐照综合多功能机器人系统 | 样机或方案 |
| | 人形机器人 | 2R-ZJ/05-001 | 物资输送人形作业机器人 | 样机或方案 |
| 创新场景方向 | 特色应用 | 2R-CJ/00-001 | 地下空间机器人协同作业系统 | 样机或方案 |
| | | 2R-CJ/00-002 | 全柔性巡检机器人 | 样机或方案 |
| | | 2R-CJ/00-003 | 水下钻探机器人 | 样机或方案 |