附件2：

**企业技术需求征集表**

（参考样本）

征集单位（盖章）： 湖北技术交易所 填报时间： 2020.3.19

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 企业名称 | 星鑫机器人科技有限公司 | |
| 技术需求名称 | 基于麦克纳姆轮的小型玩具车开发 | |
| 需求描述 | 需求背景 | 公司的主营产品—基于麦克纳姆轮的全方位智能移动搬运车及其物流系统，采用车间无线网全覆盖，已实现了车间物料的无人化搬运，项目关键技术均由公司为主体研发，具有自主的知识产权，已达到预期的技术指标。 |
| 需解决的主要技术问题 | （1）玩具车的麦克纳姆轮的体积小，因此车轮滚子由七个增加至八个而引起的轮毂结构变化要调整；（2）车架与车轮的需采用柔性连接，小型减震器的设计有难度；（3）玩具车的外壳设计需要工业设计方向的专业人士指导。 |
| 拟实现的主要技术目标（具体指标） | （1）通过无线网络或蓝牙连接，利用自主研发的手机APP软件远程遥控玩具车全方位运行；（2）在车顶加装三自由度三爪机械手，用户通过手机客户端控制机械手的多自由度运动及抓取功能；（3）在车头及车尾加装红外避障传感器以及超声波测距，实现自动避障功能。  具体指标：（1）手机APP软件远程遥控；（2）三自由度三爪机械手；（3）红外避障传感器以及超声波测距。 |
| 时间期限 | 2020.3.20～2021.12.30 |
| 拟投入的资金 | 200万 |
| 合作方式及地点 | 技术开发，武汉市 |
| 意向合作单位 | 武汉理工大学 |
| 企业基本信息 | 企业简介 | 星鑫机器人科技有限公司成立于2013年4月，公司凭借强大的技术力量和多年的机器人关键技术研究成果积淀，不断开发出具有国际先进技术水平的机器人新产品。公司核心产品—麦克纳姆轮及麦克纳姆轮全方位移动平台，可实现前进后退、左右横移、零半径旋转的全方位运动，特别适合狭小环境下的灵活运动，可替代普通轮式移动平台，提高30%的运输效率，广泛应用于制造业、交通运输、医药行业、服务业等行业，替代人工作业，实现自动化搬运。 |
| 联系人 | 张三（总经理） |
| 联系电话（手机） | 13912345678 |
| 联系地址 | 湖北省黄石市大道100号 |
| 企业主要负责人 | |  |