

宁波市科学技术奖公示信息表

提名奖项：科学技术进步奖

成果名称	基于双目视觉的工业机器人性能检测关键技术研发及产业化
提名等级	一等奖或二等奖
提名书 相关内容	主要知识产权： 1. 发明专利：工业机器人性能测量的姿态对齐方法（ZL202210406473.6） 2. 发明专利：工业机器人末端 TCP 转移方法（ZL202210527622.4） 3. 发明专利：用于测量工业机器人关节抖动的测量装置及测量方法（ZL202111431639.1） 4. 发明专利：在役工业关节机器人的健康监测方法（ZL202310100184.8） 5. 发明专利：一种实验室机加工试样质量管理体系（ZL202311294706.9） 6. 软件著作权：基于双目视觉的工业机器人性能检测系统软件 V1.0（2022SR0185524） 主要标准规范： 1. GB/T45509-2025《工业机器人动态稳定性试验方法》 2. GB/T 42983.2-2023《工业机器人运行维护 第2部分：故障诊断》 代表性论文： 1. Positioning accuracy improvement method of industrial robot based on laser tracking measurement, Hongfei Zu; Xuwen Chen; Zhangwei Chen; Zhirong Wang; Xiang Zhang 2. 工业机器人重载下关节变形补偿, 毛晨涛; 张翔; 祖洪飞; 陈章位
主要完成人	张翔, 排名 1, 中级, 浙江谱麦科技有限公司; 祖洪飞, 排名 2, 特聘副教授, 浙江理工大学; 陈章位, 排名 3, 教授级高工, 浙江谱麦科技有限公司; 陈旭雯, 排名 4, 中级, 浙江谱麦科技有限公司; 王直荣, 排名 5, 高级工程师, 常州检验检测标准认证研究院; 辛强, 排名 6, 正高级工程师, 中汽检测技术有限公司; 韩文香, 排名 7, 高级工程师, 重庆凯瑞机器人技术有限公司; 王慧, 排名 8, 高级工程师, 浙江国检检测技术股份有限公司;

	张青春，排名 9，高级工程师，浙江国检检测技术股份有限公司； 贺惠农，排名 10，副研究员，杭州亿恒科技有限公司。
主要完成 单位	1. 浙江谱麦科技有限公司 2. 杭州亿恒科技有限公司 3. 重庆凯瑞机器人技术有限公司 4. 中汽检测技术有限公司 5. 常州检验检测标准认证研究院 6. 浙江国检检测技术股份有限公司 7. 浙江理工大学
提名单位	宁波高新区管委会