

“埃夫特-哈特杯”首届全国机器人创新创业 大赛复赛遴选项目公示清单

（排名不分先后）

序号	项目名称	项目单位	团 队
1	高性能混联机器人	天津大学	混联构型装备 创新团队
2	下一代智能移动服务机器人的 关键核心零部件和系统整机设计	安徽酷哇机器人有限公司	芜湖酷哇机器人 有限公司
3	阿童木机器人	辰星（天津）自动化设备有限公司	阿童木机器人
4	机器人减速器关键技术研发	佛山市诺尔贝机器人研究院	诺尔贝机器人
5	全自动装甑机器人	常州铭赛机器人科技股份有限公司	铭赛装甑机器人团队
6	高精度激光测量传感器	常州高晟传感技术有限公司	万松
7	工业机器人用高精度伺服电机	上海翡叶动力科技有限公司	栾永琦
8	液压大功率机器人数字液压 （共性核心零部件）	北京亿美博科技有限公司	亿美博研究团队
9	全系列机器人安全系统 设计开发项目	埃夫特智能装备股份有限公司	埃夫特电控人机部
10	新型环保机器人电缆	安徽华星电缆集团有限公司	工业机器人用电缆 产业技术创新团队
11	机器人多维力传感器	中国科学院合肥智能机械研究所	机器人传感器与人机 交互实验室多维力 传感器小组
12	基于大数据的智能服务机器人 产业化	塔米智能科技（北京）有限公司	塔米创新与发明团队
13	智能化焊接切割机器人系列	行健智能机器人	行健智能机器人
14	无电缆诱导感应的全自主路径 规划智能割草机	安徽灵翔智能机器人技术有限公司	灵翔队
15	面向地震应急搜救机器人 研究开发与应用	哈尔滨工业大学机器人研究所	龙力队
16	面向商务端应用的智能 服务机器人	众德迪克科技（北京）有限公司	面向商务端的智能 服务机器人研发团队
17	一种耐高温自发电永动型 消防机器人	常州常探机器人有限公司	【火凤凰永动机器人】 战队

18	缆索智能机器人	安徽工业大学	冷护基/力翔科技创新团队
19	旋叶式智能垃圾桶	懒人智能科技有限公司	懒人智能科技团队
20	迎宾导游机器人	芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司	高云峰
21	微操作机器人关键技术研究	华南理工大学	张勤教授研究团队
22	模块化自重构机器人	东南大学	模块化自重构机器人
23	复杂环境两栖机器人	中国科学技术大学	精密机械与精密仪器系智能机器人实验室
24	可穿戴型下肢外骨骼助力机器人	芜湖安普机器人产业技术研究院有限公司	汪步云
25	可穿戴型下肢助力机器人研发	中国科学院合肥物质科学研究院	可穿戴型下肢助力机器人研发团队
26	基于视觉导航的腹腔单创口微创手术机器人	上海交通大学	机器人研究所微创手术机器人团队
27	工业机器人实现车身发动机舱盖板涂胶	埃夫特智能装备股份有限公司	秦基伟
28	具有肌电信号自适应学习能力的假手控制方法	东南大学	机器人传感与控制技术研究所
29	工业机器人智能化切割、焊接集成应用	天津彼洋机器人系统工程有限公司	BEYOND
30	前列腺微创介入机器人系统	哈尔滨理工大学	竹蜻蜓 2016
31	工业机器人技术与视觉技术应用	芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司	智慧工厂机器人产业技术创新应用团队
32	焊接机器人柔性组合翻转夹具	广东泰格威机器人科技有限公司	泰格威机器人技术团队
33	内窥镜扶持机器人系统	上海工程技术大学	张帆
34	个性化口腔正畸弓丝弯制机器人系统	哈尔滨理工大学	飞翔 2016