

# 中国设备监理协会



## 关于推荐第二十五届中国专利奖 候选项目的公示

2024年 第2号

根据《国家知识产权局关于评选第二十五届中国专利奖的通知》（国知发运函字〔2023〕225号）的有关要求，现将我协会拟推荐的会员单位提交的第二十五届中国专利奖候选项目予以公示。公示期自即日起至2024年1月30日。有关单位或者个人对公示名单如有异议，可在公示期内向我协会书面提出。

联系地址：北京市朝阳区北三环东路18号6号楼317室（邮编：100029）

联系电话：010-6422 1783 转 827

传 真：010-6421 6385

邮 箱：hyb@capec.org.cn

附件：拟推荐第二十五届中国专利奖候选项目公示名单



## 附件

### 拟推荐第二十五届中国专利奖候选项目公示名单

序号	专利号	专利名称	专利权人	专利简介
1	ZL201911301308.9	激光模切机及模切方法	广州市易鸿智能装备股份有限公司	本发明专利独创了多段式纠偏装置对物料进行自动纠偏,以有效避免物料铺设偏位,并改进放卷机构实现极片卷的胀紧,显著提升物料放卷过程的平稳性,从而显著提高了极片切割精度。本发明专利的设备创新性地将模切和卷绕同步进行,张力精度控制、切割精度控制显著提高。本专利的激光模切机是一种全自动化和智能化的电池生产设备,保证电池生产工艺的基础上,使生产出的锂电池具有较好的一致性,高可靠的安全性能和直通良率。该发明专利产品已经产业化,本发明专利技术自实施以来取得了显著的经济效益,对本行业发展具有较大的影响力。
2	ZL201710594150.3	基于关节臂机器人的避碰轨迹规划方法和装置	广州中设机器人智能装备股份有限公司、武汉中设机器人科技有限公司	本发明基于关节臂避碰轨迹规划方法根据作业任务要求在规定的时间内生成候补避碰轨迹序列,综合考虑了路径长度,关节转动总量,以及作业用时等这三方面的因素,从中选择最佳的避碰轨迹,从而实现自主避碰路径规划,避免在作业之中的人工干预,解决了现有机器人避碰轨迹规划方法仅适用于简单单一工作任务,导致机器人综合作业效率较差的关键性、共性技术难题,属于核心基础型专利。本发明专利技术的实施,使得机器人的自主避碰功能得到显著增强,从而推动了智能机器人的水平进步,促进了国产机器人由中国制造到中国智造的转型升级,实现了工业机器人的安全、灵活避障,有效保障安全生产,并且有力地推动了工业机器人的发展和应用。

3	ZL202110961261.X	激光锡球焊接设备	广东沃德精密科技股份有限公司	<p>本发明的激光锡球焊接设备采用双工站 CDD 视觉设备，针对性的视觉识别和控制精度更加准确，锡球焊接装置，其焊接速度快，效率高，焊接过程中没有物理接触，不会对焊接材料造成损害，焊接点大小可控，精度高，焊点强度高。全方位的传送和取料流程，全过程无需人工参与。本发明的激光锡球焊接设备领先于我国现有焊接设备，乃至与国际相关技术保持持平水准，因此，本发明的激光锡球焊接设备在摄像头等高精密电子产品的生产中具有广泛的应用前景。本发明专利技术自实施以来取得了显著的经济效益，对本行业发展具有较大的影响力。</p>
---	------------------	----------	----------------	---