

浙江大学单一来源采购专家论证意见表

时间: 2024 年 11 月 3 日

项目基本情况	采购内容或项目名称	非结构化环境下基于力觉与视觉融合感知的机器人智能控制实验平台		
	预算金额(万元)	30		
	生产商/制造商	Franka Emika		
	生产商/制造商地址	Frei-Otto-Straße 20 80797 Munich - Germany		
	代理商	上海一坤电气工程有限公司		
	代理商地址	上海市松江区莘砖公路 518 号 5 号楼 508 室		
专家论证意见	姓名	崔泽	工作单位	上海交通大学
	职称	副教授	联系电话	18601744960
	该套 Franka Emika 公司生产的基于力觉与视觉融合感知的机器人智能控制实验平台, 配置高精度的力矩传感器, 力分辨率$<0.05N$, 力感知重复性$<0.05N$, 力矩分辨率$<0.02NM$, 力矩重复性$<0.05nm$ 以及 1KHZ 的控制频率, 是目前世界上最适合做力控机械臂研究的设备。配合可自主移动的机器人系统, 可以完成移动视觉与力觉的科研工作。目前市场上只有该公司的设备能满足实验室需求, 因此只能进行单一来源采购。			
	专家签名: 崔泽			

浙江大学单一来源采购专家论证意见表

时间: 2020年 11月 3日

项目基本情况	采购内容或项目名称		非结构化环境下基于力觉与视觉融合感知的机器人智能控制实验平台	
	预算金额(万元)		30	
	生产商/制造商		Franka Emika	
	生产商/制造商地址		Frei-Otto-Straße 20 80797 Munich - Germany	
	代理商		上海一坤电气工程有限公司	
	代理商地址		上海市松江区莘砖公路 518 号 5 号楼 508 室	
专家论证意见	姓名	方正	工作单位	东北大学
	职称	教授	联系电话	13840306445
	该套 Franka Emika 公司生产的基于力觉与视觉融合感知的机器人智能控制实验平台, 拥有 7 自由度的机械臂以及 3kg 的负载, 特点在每个关节配置高精度的力矩传感器, 力分辨率$<0.05\text{N}$, 力感知重复性$<0.05\text{N}$, 力矩分辨率$<0.02\text{NM}$, 力矩重复性$<0.05\text{nm}$, 都是是目前全球机械臂关节力控上最高指标。同时配置可自主移动的机器人系统, 完成移动视觉与力觉的科研工作。目前市场上只有该公司的设备能满足实验室需求, 因此只能进行单一来源采购。			
	专家签名: 方正			

浙江大学单一来源采购专家论证意见表

时间:2020年11月3日

项目基本情况	采购内容或项目名称	非结构化环境下基于力觉与视觉融合感知的机器人智能控制实验平台		
	预算金额(万元)	30		
	生产商/制造商	Franka Emika		
	生产商/制造商地址	Frei-Otto-StraBe 20 80797 Munich - Germany		
	代理商	上海一坤电气工程有限公司		
	代理商地址	上海市松江区莘砖公路 518 号 5 号楼 508 室		
专家论证意见	姓名	李俊	工作单位	中科院泉州装备制造研究所
	职称	研究员	联系电话	15805026065
	该套 Franka Emika 公司生产的机器人智能控制实验系统,拥有 7 自由度的机械关节,每个关节配置高精度的力矩传感器,力分辨率$<0.05N$,力感知重复性$<0.05N$,能够进行高精度的力控操作,是目前全球性价比最高的力控机械臂。同时配置可自主建图导航的移动系统,整个机器人一体设计。目前市场上只有该公司的设备能满足实验室需求,因此只能进行单一来源采购。			
	专家签名:李俊			