

项目名称：复杂曲面构件多源感知-形性协同机器人智能磨抛关键技术及装备

提名者：中国科学院沈阳分院

主要完成人（完成单位）： 赵吉宾(中国科学院沈阳自动化研究所)、刘其广(中国航发北京航空材料研究院)、李论(中国科学院沈阳自动化研究所) 巩亚东(东北大学)、朱光(中国科学院沈阳自动化研究所)、刘殿海(中国科学院沈阳自动化研究所)

主要知识产权和标准规范等目录（不超过 10 件）

知识产权（标准）类别	知识产权（标准）具体名称	国家（地区）	授权号（标准编号）	授权（标准发布）日期	证书编号（标准批准发布部门）	权利人（标准起草单位）	发明人（标准起草人）	发明专利（标准）有效状态
发明专利	一种机器人自动化磨削作业过程中智能控制方法	中国	ZL202011030914.4	2023-05-26	6004939	中国科学院沈阳自动化研究所	赵吉宾，张洪瑶，李论，赵敬川	有效
发明专利	一种机器人加工三元叶轮叶片焊接坡口的装备和方法	中国	ZL201911068179.3	2022-06-14	5227132	中国科学院沈阳自动化研究所	李论，田凤杰，赵吉宾，于彦凤	有效
发明专利	一种复杂曲面透明件机器人智能抛光系统	中国	ZL202111329646.0	2023-04-14	5880864	中国航发北京航空材料研究院	孙晓楠；刘其广；吕杰；徐飞飞；金鑫	有效
发明专利	一种应用于工业机器人	中国	ZL201811416016.5	2022-11-01	5547736	中国科学院沈	赵吉宾，潘	有效

	末端的恒力 浮动装置					阳自动 化研究 所	明旭， 李论， 王阳	
发明专利	一种恒力自 调节机器人 自动化加工 工具载体设 备	中国	ZL2018 112665 89.4	2022- 03-29	5029924	中国科 学院沈 阳自动 化研究 所	赵吉 宾，张 洪瑶， 潘明 旭，李 论，徐 家攀， 秦镇 江，田 同同， 吴嘉俊	有效
发明专利	基于多主动 柔顺控制器 的机器人研 磨抛光加工 位姿调节方 法	中国	ZL2018 105379 26.2	2022- 08-02	5349055	中国科 学院沈 阳自动 化研究 所	李论， 赵吉 宾，李 元，王 阳，田 同同	有效
发明专利	一种双螺旋 刀具路径规 划方法	中国	ZL2015 106758 41.7	2018- 12-25	3192715	中国科 学院沈 阳自动 化研究 所	周波， 赵吉 宾，李 论	有效
发明专利	一种适用于 双螺旋轨迹 的加工区域 分割及轨迹 连接方法	中国	ZL2015 106708 38.6	2019- 01-25	3230144	中国科 学院沈 阳自动 化研究 所	周波， 赵吉 宾，李 论	有效
发明专利	一种人机协 作机器人铸 件打磨控制 方法	中国	ZL2020 108473 46.0	2022- 10-14	5515865	中国科 学院沈 阳自动 化研究 所	纪柱， 赵吉 宾，李 论，王 阳，刘 殿海	有效

发明专利	一种机匣流道焊缝机器人自动磨削的装备及方法	中国	ZL202111001771.9	2022-12-13	5647071	中国科学院沈阳自动化研究所	赵吉宾，王正佳，韩晓，李论，蔡鸣，张洪瑶，李佳璇	有效
------	-----------------------	----	------------------	------------	---------	---------------	--------------------------	----