**附表1 内部文件编号：**

**中国专利申请需求表**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **1**  **名称**  **及内容** | **发明名称：**基于二维码的容错自校正工业机器人手臂 | | |
| **发明内容：**我们发明了一种新的机械臂控制算法，依靠摄像机和依附在机械臂上的二维码，在拥有较高自由度（DOF）的机械臂由于故障，某个关节损坏的情况下，用摄像机和二维码观测计算出损坏关节的损坏角度，依靠别的关节的适应变动，使机械臂的手部依旧可以到达指定空间位置，继续完成工作。 | | |
| **2**  **发明人**  **信息** | 姓名：朱望舒  身份证号码：310114199610310418  通讯地址：上海市华夏中路393号学生公寓  电话：13585795325  邮箱：zhuwsh@shanghaitech.edu.cn  职务：学生  国籍：中国  发明贡献比例：[ 33% ]  **第一发明人必须填写身份证号码，其他发明人的身份证号码可不填。** | | |
| **3**  **发明**  **性质** | 本发明是否与第三方合作开发、或者基于委托协议单独开发？□是☑否    如果是，是哪种？ 与第三方合作开发□ 基于委托协议单独开发□  是否涉及到第三方的保密技术？□是 ☑否 | | |
| **4**  **技术出口许可审查** | *（技术出口许可审查应由本项目负责人或者课题组负责人进行）*  本发明技术属于  □既不是限制出口技术也不是禁止出口技术  □限制出口技术  □禁止出口技术  \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_（审查人签字） | | |
| **5**  **申明** | **申明（本申明只针对上海科技大学的在职人员和学生）：我特此确认上海科技大学知识产权及科技成果转化的管理规定适用于本发明。**  (签名，日期) | | |
| **6**  **审核** | **课题组负责人签字**  年 月 日 | **院（所）意见**  公章： 签字：  年 月 日 | **科技发展处**  公章： 签字：  年 月 日 |