附件2

2020年配网领域机器人重点工作内容

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **配电专业组** | | | | | |
| **序号** | **具体安排** | **内容** | **时间** | **负责人** | **成果** |
| 1 | 配网专业领域机器人科研创新发展座谈会 | 开展配网机器人功能、应用定位及科研创新点为核心关注点，推进配网电力机器人技术的经济性、实用性、技术性的创新发展理念。  1、分析配网领域机器人应用现状及发展趋势  2、探讨配网领域机器人核心技术研究方向  3、提出配网专业领域机器人技术发展路线规划 | 4月 | 王洪光  刘 旭 张 欣 | **成果：**《配网机器人技术发展路线规划报告》 |
| 2 | 配网机器人感知与控制技术研讨会 | 基于多传感融合的环境感知与建模、目标识别与定位及遥自主控制技术在配网领域研究与应用。 | 5月 | 王洪光宋爱国 | **成果：**《配网机器人感知技术研究报告》《配网机器人控制技术研究报告》 |
| 3 | 配网机器人实用性技术研讨会 | 1、针对现有配网机器人功能与元器件的经济性、实用性开展关键能力提升工作，并对目前机器人巡检过程中故障处理疑难点进行分析诊断。  2、针对配网机器人电磁干扰问题及局放技术创新提升展开讨论，提升配网机器人抗干扰能力及局放检测精准度； | 4-12月 | 王建中  张 辉 | **成果：**《配网机器人技术提升方案》 |
| 4 | 配网机器人标准与产品检测研究 | 1、针对目前已有机器人应用场景需求开展标准化梳理，及未来配网机器人发展前景技术标准化体系梳理；  2、探讨配网机器人检测技术与方法。 | 4-12月 | 胡 霁  郭 锐 | **成果：**《配网机器人标准化研究报告》《配网机器人检测技术研究报告》 |