

2023 年度国家科学技术奖拟提名候选项目国家科学技术进步奖公示材料

(2023 年度)

一、项目基本情况

项目名称	无人系统集群智能及其安全关键技术与应用
主要完成单位	上海大学，中国科学院沈阳自动化研究所，中国极地研究中心，上海汽车集团股份有限公司，北京声智科技有限公司，淮阴工学院，宇通客车股份有限公司，创泽智能机器人集团股份有限公司，徐州徐工基础工程机械有限公司
主要完成人	谢少荣、骆祥峰、李玉峰、祖似杰、郭井学、唐延东、魏纪元、曾升、陈孝良、李庆民、张忠海、高尚兵、李丙瑞、孙余、瞿栋
提名者	上海市

二、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
授权发明专利	无人艇集群分布式安全控制方法	中国	ZL202210338174.3	2023-04-25	5908454	上海大学	柳春;汪小帆;任肖强;蒲华燕;王曰英;彭艳;谢少荣	有效
授权发明专利	一种多无人艇协同拦截控制方法及系统	中国	ZL202110012035.7	2022-03-22	5015534	上海大学;重庆大学	蒲华燕,刘源,罗均,谢志江,谢佳佳,李小毛,苏洲,彭艳,李恒宇,谢少荣	有效
授权发明专利	一种无人艇实时避障方法及系统	中国	ZL202111560122.2	2023-08-22	6260507	上海大学;创泽智能机器人集团股份有限公司;淮阴工学院	谢少荣;陈双双;瞿栋;刘东柯;彭艳;蒲华燕;罗均;李庆民;高尚兵	有效

授权发明专利	一种无人艇用半潜式海洋动力定位通信中继系统	中国	ZL 201910 071989 .8	2020-0 8-28	3958307	上海大学	谢少荣; 任杰烽; 柯俊; 瞿 栋; 彭 艳; 蒲华 燕; 李小 毛; 罗均	有效
授权发明专利	一种安防机器人的速度调节参数自训练方法	中国	ZL 201811 620113 .6	2021-1 2-10	4844089	创泽智能机器人集团股份有限公司; 上海大学; 山东大学	李庆民; 李翔; 谢 少荣; 万 熠; 梁西 昌; 王建 华; 邵红 臣; 张琴	有效
授权发明专利	一种自主无人系统中的场景描述方法	中国	ZL 202010 061799 .0	2023-0 3-24	5809856	上海大学; 上海宽带技术及应用工程研究中心	李玉峰; 曹晨红; 朱泓艺; 陆肖元; 王鹏; 李 江涛; 姜 超; 张瑰 琦; 岳 玲; 马启 皓	有效
授权发明专利	一种自主无人系统安全辅助系统	中国	ZL 202010 061800 .X	2023-0 6-09	6035888	上海大学; 上海宽带技术及应用工程研究	李玉峰; 王鹏; 朱 泓艺; 陆 肖元; 曹 晨红; 李 江涛; 岳	有效

						中心	玲; 张瑰琦; 姜超; 马启皓	
授权发明专利	基于深度强化学习的无人艇天气自适应避障方法	中国	ZL 202110 235684 .3	2022-0 8-19	5395650	上海大学	骆祥峰; 张瀚; 谢少荣; 陈雪	有效
授权发明专利	一种基于场景先验知识的海面目标检测方法	中国	ZL 202011 122034 .X	2023-0 2-10	5734798	上海大学	骆祥峰; 郭银赛; 陈雪	有效
授权发明专利	一种无人艇复合任务分配方法及系统	中国	ZL 202111 002293 .3	2023-0 8-04	6203656	上海大学	谢少荣; 程顺才; 瞿栋; 刘东柯; 陈双双; 邓伟; 鲍茁野	有效