

国家科学技术进步一等奖或二等奖公示信息

项目名称： 海洋自主无人艇集群协同关键技术及应用

提名者： 中国科协(中国指挥与控制学会)

主要完成人： 张海涛（华中科技大学）

张云飞（珠海云洲智能科技股份有限公司）

赵自奇（广船国际有限公司）

赵金（华中科技大学）

张国军（广东华中科技大学工业技术研究院）

朱英富（中国船舶集团有限公司第七〇一研究所）

刘彬（广东华中科技大学工业技术研究院）

朱佳帅（中国船舶集团有限公司综合技术经济研究院）

董超（国家海洋局南海调查技术中心）

肖阳（华中科技大学）

王东晓（中山大学）

郑钰鹏（珠海云洲智能科技股份有限公司）

黄坚（珠海云洲智能科技股份有限公司）

邱宁（中国科学院南海海洋研究所）

马杰（华中科技大学）

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	一种多无人艇围捕方法	中国	ZL201711219838.X	2020-02-14	3691550	华中科技大学	张海涛、刘彬、胡斌斌、周维、雷焱谱、徐金字、付东飞、胡哲	有效
发明专利	一种无人艇艇载水面自平衡的抓取装置及其抓取方法	中国	ZL201811004495.X	2020-04-07	3747217	广东华中科技大学工业技术研究院	张海涛、胡斌斌、刘彬、雷焱谱、徐金字、许哲成、孟浩飞	有效
发明专利	一种基于几何法的无人艇动态避障方法和系统	中国	ZL201910225075.2	2020-05-19	3803462	华中科技大学	赵金、陈佐鹏、王旭东、耿涛、刘洋	有效
发明专利	无人船载无人机起降系统	中国	ZL201510417832.8	2018-02-02	2804095	珠海云洲智能科技有限公司	赵智聪 刘陈利 张云飞 成亮 邹雪松	有效
发明专利	无人船编队控制方法、终端设备及计算机可读存储介质	中国	ZL202210042657.9	2023-06-30	6105376	珠海云洲智能科技有限公司	曾宏;张志鹏;赵继成;张伟斌;侯俊兆;张云飞	有效
发明专利	一种面向无人艇应用的水面目标检测跟踪一体化方法	中国	ZL201710213710.6	2020-04-24	3771196	广东华中科技大学工业技术研究院;华中科技大学;广东省	肖阳、杨健、曹治国、宫凯程	有效

						智能机器人研究院		
发明专利	一种基于无人艇应用的目标跟踪方法	中国	ZL201710170160.4	2020-06-26	3857879	广东华中科技大学工业技术研究院;华中科技大学;广东省智能机器人研究院	肖阳、宫凯程、曹治国、杨健	有效
计算机软件著作权	无人艇目标检测跟踪一体化软件	中国	2019SR1019360	2019-10-09	4440117	广东华中科技大学工业技术研究院	/	有效
国家标准	小艇操舵、换挡和油门的电气或电子控制系统	中国	GB/T 37419-2019/ISO 25197:2012	2019-05-10	国家市场监督管理总局、中国国家标准化管理委员会	中国船舶工业综合技术经济研究院、广东华中科技大学工业技术研究院、厦门乐翠网络科技有限公司、广东中船军民融合研究院有限公司、广东省智能机器人研究院	朱佳帅、卢亚、吴影、李剑卫、徐冰	有效
国家标准	小艇 气胀式救生筏 第1部分: I型	中国	GB/T 34315.1-2022/ISO 9650-1:2005	2022-10-12	国家市场监督管理总局、国家标准化管理委员会	中国船舶工业综合技术经济研究院、华中科技大学、中国船舶工	朱佳帅、张海涛、田喜民、赵金、李恒、吴中岱、韩冰	有效

						业集团公 司第七〇 八研究 所、上海 船舶运输 科学研究 有限公司		
--	--	--	--	--	--	---	--	--