

项目公示材料

一、 项目名称

复杂场景驱动的敏捷移动操作机器人关键技术及应用

二、 提名者

合肥市科学技术局

三、 主要知识产权和标准规范等目录

知 识 产 权 类 别	知识产权（标准）具 体名称	国 家	授 权 号 （ 标 准 编 号）	授 权 日期	证书编 号	权 利 人 （ 标 准 起 草单位）	发明 人（标准起 草人）	发 明 专 利 有 效 状态
发 明 专 利	基于多传感器融合的 稳定建图定位方 法及系统	中 国	CN11806 7109B	2025 .11. 04	ZL2024 101988 82.0	江 淮 前 沿 技术协同 创新中心	梁斌；刘厚德；刘 金明；韦邦国；兰 斌；梁论飞	有效
发 明 专 利	一种基于自适应关 键帧的 3D 场景重建 方法及系统	中 国	CN12014 7541B	2025 .09. 09	ZL2025 102576 22.0	江 淮 前 沿 技术协同 创新中心	梁斌；刘厚德；王 昊；韦邦国；梁论 飞；兰斌	有效
发 明 专 利	动态障碍物点云滤 除方法及装置	中 国	CN11994 1550B	2025 .10. 03	ZL2024 118630 17.X	江 淮 前 沿 技术协同 创新中心	梁斌；刘厚德；刘 金明；韦邦国；兰 斌；朱晓俊	有效
发 明 专 利	高光谱计算成像的 深度重建模型鲁棒 性评估方法和装置	中 国	CN12158 2762B	2026 .04. 17	ZL2026 101024 43.4	中国人民 解放军国 防科技大 学	梁振宇；杨星；王 阳阳；严探；李 丹；刁云峰；王朝 瑾	有效
发 明 专 利	基于触觉形状感知 的柔性机械手及触 觉形状感知装置	中 国	CN11373 3128B	2023 .03. 31	ZL2021 110724 37.2	清华大 学深圳国际 研究生院	梁斌；尹向辉；李 寿杰；王学谦	有效
发 明 专 利	一种基于人机一致 的人机共驾环境感 知方法	中 国	CN11552 4716B	2026 .04. 10	ZL2022 111298 73.3	中国科学 院合肥物 质科学研 究院	孔斌；王瀚琪；梁 华为；李志远	有效
发 明 专 利	一种局部导航避障 方法及机器人	中 国	CN11516 7434B	2024 .06. 28	ZL2022 108695 65.8	清华大 学深圳国际 研究生院	梁斌；王学谦；严 梓鸿；雷轩昂；翦 卓著；兰斌	有效
发 明 专 利	一种绳驱敏捷臂的 测量与修正融合的 视觉控制方法及装 置	中 国	CN11760 1134B	2026 .01. 02	ZL2024 100788 05.1	哈尔 滨工 业 大 学 （深圳）	闫磊；王封旭；梁 斌；王学谦；徐文 福	有效
发 明 专 利	基于图神经网络的 机器人线缆形状控 制方法及设备	中 国	CN11494 3182B	2024 .08. 13	ZL2022 106415 90.0	清华大 学深圳国际 研究生院	梁斌；王学谦；黄 祎晨；夏崇坤	有效

知 识 产 权 类 别	知识产权（标准）具体名称	国家	授 权 号 （ 标 准 编 号）	授 权 日 期	证 书 编 号	权 利 人 （ 标 准 起 草 单 位）	发 明 人（标准起 草 人）	发 明 专 利 有 效 状 态
发 明 专 利	一种有限时间收敛的遥操作双边控制器的控制方法	中 国	CN10693 3103B	2019 . 11. 08	ZL2017 102627 266	清华大学 深圳研究 生院	陈章、王子威、梁斌、王学谦、李成、廖庆敏	有效

四、 主要完成人

梁斌、李成、梁振宇、闫磊、王学谦、孔斌、邓飏、王光磊、于新龙、刘圣祥、袁晗、叶国阳、周超、洪先乾、夏鹏

五、 主要完成单位

江淮前沿技术协同创新中心（江淮实验室）、哈尔滨工业大学（深圳）、安徽巨一科技股份有限公司、清华大学、清华大学深圳国际研究生院、蔚来汽车科技（安徽）有限公司、中国人民解放军国防科技大学电子对抗学院、中国科学院合肥物质科学研究院、安徽墨甲智创机器人科技有限公司

六、 论证专家

序号	姓名	工作单位	职称	专业领域
1	包为民	中国航天科技集团有限公司	中国科学院院士/研究员	导航、制导与控制
2	周志鑫	中央军委科技委	中国科学院院士/研究员	遥感科学与技术
3	张雨东	科技部	研究员	光学工程
4	王 巍	中国航天科技集团有限公司	中国科学院院士/研究员	导航、制导与控制
5	郑婉华	中国科学院半导体研究所	中国科学院院士/研究员	光学工程
6	陈小前	中国人民解放军军事科学院	中国科学院院士/研究员	飞行器设计
7	禹春梅	中国航天科技集团有限公司	研究员	导航、制导与控制