

2025 年度科学技术进步奖公示材料

一、项目名称

工业物流重型搬运机器人多场景柔性作业关键技术及产业化

二、提名者

安徽工程大学

三、主要知识产权和标准规范等目录

序号	知识产权类别	知识产权名称	国家	授权号	权利人	发明人
1	发明专利	一种全地形多用途移动机器人	中国	ZL201810217647.8	安徽工程大学、芜湖安普机器人产业技术研究院有限公司	汪步云；胡汉春；王志；严伟；许德章
2	发明专利	全向多轴重载 AGV 小车的车体结构	中国	ZL202111334415.9	安徽昌永得机械有限公司	赖永刚；钱光荣；王琳
3	发明专利	一种双横臂式减振悬架全地形移动机器人	中国	ZL202210108999.6	安徽工程大学	汪步云；胡汉春；许德章
4	发明专利	一种堆垛运输设备	中国	ZL202011584438.0	衡阳合力工业车辆有限公司	陈龙；祝春燕；陈兴；王鹏；张亮
5	发明专利	一种用于全地形移动机器人的驱动分档机构	中国	ZL202210108331.1	安徽工程大学	胡汉春；汪步云；许德章
6	发明专利	基于鲸鱼算法与集成学习的移动机器人重定位方法和装置	中国	ZL202410875654.2	中国科学院合肥物质科学研究院	林玲龙；赵盼
7	发明专利	一种全地形移动机器人车身稳定系统和控制方法	中国	ZL202310803447.1	徐州徐工特种工程机械有限公司	杨鸥；章文誉；汪步云；赵兵

8	发明专利	一种全地形移动机器人主动车身稳定机构	中国	ZL202310791549.6	安徽工程大学;芜湖云擎机器人科技有限公司	汪步云; 赵兵; 胡汉春; 杨鸥; 章文誉; 许德章
9	发明专利	一种基于改进 RRT 算法的机械臂路径规划方法	中国	ZL202210671495.5	安徽大学	董翔; 叶蒙蒙; 黄泽霞
10	发明专利	一种叉车座舱装配生产线的工业移动机器人作业调度方法	中国	ZL202411984046.1	徐州徐工特种工程机械有限公司	杨鸥; 章文誉; 钱亮; 汪步云; 高新颖; 季王卫

四、主要完成人

汪步云、杨鸥、董翔、林玲龙、陈龙、赖永刚、邓玉军、汪志红、王志、胡汉春

五、主要完成单位

安徽工程大学、安徽昌永得机械有限公司、徐州徐工特种工程机械有限公司、衡阳合力工业车辆有限公司、中国科学院合肥物质科学研究院、安徽大学、芜湖云擎机器人科技有限公司、合肥永升机械有限公司、安徽应用技术职业大学