**安徽省科学技术奖提名项目公示**

**（2021年度）**

**奖项类别：科学技术进步奖**

**项目名称：面向特殊环境的机器人集成系统应用**

**提名者：芜湖市科技局**

**主要知识产权和标准规范等目录：**

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 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 |
| 1 | 201811644068.8 | 一种易燃爆物品的防爆吸盘装置 | 发明 | 2018年12月30日 | 201811644068.8 | 芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司 | 韩硕、陈健、曹雏清、高云峰 | 有效 |
| 2 | 2020116103145 | 一种氧化剂料桶桶盖拆除检测装置及检测方法 | 发明 | 2020年12月30日 | 2020116103145 | 芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司 | 朱宝林 高云峰 曹雏清 | 有效 |
| 3 | 2020116087208 | 一种氧化剂料桶用夹紧机构及转运装置 | 发明 | 2020年12月30日 | 2020116087208 | 芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司 | 朱宝林 高云峰 曹雏清 | 有效 |
| 4 | 2020116087320 | 一种氧化剂料桶上下料装置及上下料方法 | 发明 | 2020年12月30日 | 2020116087320 | 芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司 | 朱宝林 高云峰 曹雏清 | 有效 |
| 5 | 2019114086458 | 一种袋装物料装车垛型的自适应规划方法 | 发明 | 2019年12月31日 | 2019114086458 | 芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司 | 张星宇、陈健、樊璇、李龙、高云峰、曹雏清 | 有效 |
| 6 | 2019114033338 | 一种智能装车系统的机器人路径规划方法 | 发明 | 2019年12月31日 | 2019114033338 | 芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司 | 张星宇、陈健、樊璇、李龙、高云峰、曹雏清 | 有效 |
| 7 | 201911403949.5 | 基于二维激光雷达的车厢容器的三维扫描系统测量方法 | 发明 | 2019年12月31日 | 201911403949.5 | 芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司 | 樊璇 陈健 刘志恒 李龙 高云峰 曹雏清 | 有效 |
| 8 | 201911403986.6 | 基于二维激光雷达的车厢容器的三维扫描系统标定方法 | 发明 | 2019年12月31日 | 201911403986.6 | 芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司 | 樊璇 陈健 刘志恒 李龙 高云峰 曹雏清 | 有效 |
| 9 | 201911409321.6 | 基于二维激光雷达的车厢容器三维扫描系统点云处理方法 | 发明 | 2019年12月31日 | 201911409321.6 | 芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司 | 樊璇 陈健 刘志恒 李龙 高云峰 曹雏清 | 有效 |
| 10 | 201911403959.9 | 一种飞机清洗机械臂运动控制方法 | 发明 | 2019年12月31日 | 201911403959.9 | 芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司 | 梅振 于瑞 刘志恒 高云峰 曹雏清 | 有效 |

**主要完成人：**曹雏清、李瑞峰、樊璇、刘志恒、李龙、陶贤水、戴家树

**主要完成单位：**哈尔滨工业大学芜湖哈特机器人产业技术研究院、芜湖哈特机器人产业技术研究院有限公司、哈尔滨工业大学、安徽工程大学