**附件：推荐2020年度海洋科学技术奖励项目**

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 项目名称 | | | | 探索1000自主水下机器人研制与科学应用 | | | | | | | | |
| 申报单位 | | | | 中国科学院沈阳自动化研究所 | | | | | | | | |
| 主要知识产权目录（不超过10件） | | | | | | | | | | | | |
| 序号 | 知识产权类别 | 知识产权具体名称 | | | 国家  （地区） | 授权号 | 授权  日期 | 证书编号 | 权利人 | | 发明人 | |
| 1 | 发明专利 | 一种AUV回收用可分离浮体装置 | | | 中国 | ZL201310603221.3 | 2013.11.22 | 2372794 | 中国科学院沈阳自动化研究所 | | 尹远，郑荣，王晓飞，刘健，徐会希 | |
| 2 | 发明专利 | 一种带有浮力调节装置的自主水下机器人监管休眠方法 | | | 中国 | ZL201611076957.X | 2016.11.30 | 3539625 | 中国科学院沈阳自动化研究所 | | 姜志斌，刘铁军 | |
| 3 | 发明专利 | 一种水下电动舵机及舵角检测方法 | | | 中国 | ZL201410713300.4 | 2014.11.28 | 2781165 | 中国科学院沈阳自动化研究所 | | 尹远，刘铁军，郑荣，石凯 | |
| 4 | 发明专利 | 一种用于水下机器人的无线通讯方法 | | | 中国 | ZL201310639674.1 | 2013.11.30 | 3061368 | 中国科学院沈阳自动化研究所 | | 石凯，许以军，戴铭，赵宏宇，张宝华，刘大勇 | |
| 5 | 发明专利 | 一种长期定点垂直剖面观测型水下机器人 | | | 中国 | ZL201410627537.0 | 2014.11.10 | 2576378 | 中国科学院沈阳自动化研究所 | | 刘铁军，许以军，尹远，胡志强，朱兴华，李德隆，姜志斌 | |
| 6 | 发明专利 | 一种水下机器人的垂直面控制方法 | | | 中国 | ZL201510779199.7426 | 2015.11.13 | 3428049 | 中国科学院沈阳自动化研究所 | | 姜志斌，刘铁军，贾松力，徐会希，石凯 | |
| 代表性论文论著 | | | | | | | | | | | | |
| 序号 | 论文名称/刊名/作者 | | | | | | | 年卷页码  （xx年xx卷—xx页） | | 发表时间年月日 | | 通讯作者/第一责任人 |
| 1 | A Numerical and Experimental Study on the Hull-Propeller Interaction of A Long Range Autonomous Underwater Vehicle/ CHINA OCEAN ENGINEERING  / Wang YX(王亚兴), Liu JF(刘金夫), Liu TJ(刘铁军), Jiang ZB(姜志斌), Tang YG(唐元贵), Huang, Cheng(黄铖) | | | | | | | 2019年 | | 2019年 | | Wang YX(王亚兴) |
| 2 | Modeling of Individual HRTFs Based on Spatial Principal Component Analysis / IEEE/ACM Transactions on Audio Speech and Language Processing / Zhang MF(张梦帆), Ge ZS(葛钟书), Liu TJ(刘铁军), Wu XH(吴玺宏), Qu TS(曲天书) | | | | | | | 2020年28卷785-797页 | | 2020年 | | Zhang MF(张梦帆) |
| 3 | AUV用高精度吸排油浮力调节系统 / 海洋技术学报 / 尹远, 刘铁军, 徐会希, 石凯, 李阳 | | | | | | | 2018年37卷66-71页 | | 2018年 | | 尹远 |
| 4 | Active Disturbance Rejection Control for diving motion of Autonomous Underwater Vehicles / Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2016) / Jiang ZB(姜志斌), Li S(李硕), Liu TJ(刘铁军) | | | | | | | 2016年 | | 2016年 | | Jiang ZB(姜志斌) |
| 5 | Explorer1000: A Long Endurance AUV with Variable Ballast Systems/ OCEANS 2018 MTS/IEEE Kobe / Liu TJ(刘铁军), Jiang ZB(姜志斌), Li S(李硕) | | | | | | | 2018年 | | 2018年 | | Liu TJ(刘铁军) |
| 6 | Diving control of autonomous underwater vehicle based on cascade control and tracking differentiator / OCEANS 2016 – Shanghai / Jiang ZB(姜志斌), Liu TJ(刘铁军), Xu HX(徐会希), Wang, Fuli(王福利) | | | | | | | 2016年 | | 2016年 | | Jiang ZB(姜志斌) |
| 完成人情况表  （中科院沈阳自动化研究所） | | | 刘铁军，总排名第1名，研究员，项目总设计师，负责课题组织、实施及关键技术攻关；  尹 远，总排名第2名，副研究员，项目副总设计师，负责载体系统设计及关键技术攻关；  石 凯，总排名第3名，副研究员，项目副总设计师，负责电控系统设计及关键技术攻关；  姜志斌，总排名第4名，助理研究员，负责软件系统设计及关键技术攻关；  郑 荣，总排名第5名，研究员，负责课题组织、实施及关键技术攻关；  李吉旭，总排名第6名，副研究员，负责电控系统设计及关键技术攻关；  贾松力，总排名第7名，副研究员，负责软件系统设计及关键技术攻关；  林 杨，总排名第8名，研究员，负责课题组织、实施及关键技术攻关；  李智刚，总排名第9名，研究员，负责课题组织、实施及关键技术攻关；  胡志强，总排名第10名，研究员，负责课题立项与论证；  闫兴亚，总排名第11名，助理研究员，负责载体系统设计；  于得勇，总排名第12名，助理研究员，负责电控系统设计；  朱宝彤，总排名第13名，助理研究员，负责电控系统设计；  孙 波，总排名第14名，技工，负责系统应用保障；  崔 健，总排名第15名，助理研究员，负责软件系统设计。 | | | | | | | | | |