

## 科技进步奖公示：

项目名称	应急救援机器人关键技术及应用							
提 名 者	中国科学院沈阳分院							
提名等级	辽宁省科技进步奖一等奖							
主要完成人 (完成单位)	赵新刚（中国科学院沈阳自动化研究所）、王聪（中国科学院沈阳自动化研究所）、王挺（中国科学院沈阳自动化研究所）、卜春光（中国科学院沈阳自动化研究所）、田建东（中国科学院沈阳自动化研究所）、常善强（北京凌天智能装备集团股份有限公司）、唐良勇（华诺星空技术股份有限公司）、马周路（沈阳新松机器人自动化股份有限公司）、眭晋（中国科学院沈阳自动化研究所）、邵士亮（中国科学院沈阳自动化研究所）、赵亮（中国科学院沈阳自动化研究所）							
主要完成单位	中国科学院沈阳自动化研究所，北京凌天智能装备集团股份有限公司，华诺星空技术股份有限公司，沈阳新松机器人自动化股份有限公司							
主要知识产权和标准规范等目录（不超过 10 件）								
序号	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 专 利 (标 准) 有 效 状 态
1	发明 专利	一种双向多分 支平面涡卷扭 簧	中国	ZL202 11161 1948.7	20250 801	第 81218 00 号	中国科学院 沈阳自动化 研究所	赵新刚，张弼， 姜运祥，张元 林，张庆超，姚 杰，陈万鑫
2	发明 专利	一种大柔性体 搬运机械手	中国	ZL202 21123 1942.1	20221 220	第 56543 24 号	中国科学院 沈阳自动化 研究所	卜春光，高英 丽，郎智明，眭 晋，范晓亮，赵 新刚，田建东
3	发明 专利	可移动的机器 人化生命探测 设备	中国	ZL201 01050 5254.0	20130 703	第 12276 88 号	中国科学院 沈阳自动化 研究所	李斌，王明辉， 王聪，龚海里， 张国伟
4	发明 专利	一种大柔性体 姿态调整机械 手	中国	ZL202 31062 6089.1	20230 808	第 62179 72 号	中国科学院 沈阳自动化 研究所	卜春光，眭晋， 高英丽，郎智 明，范晓亮，赵 新刚

5	发明专利	一种伸缩变轴距六轮移动机器人	中国	ZL202 01108 8384.9	20211 109	第 47805 24 号	中国科学院沈阳自动化研究所	王挺, 邵沛瑶, 刘连庆, 姚辰, 徐瑶, 张凯, 邵士亮	有效
6	发明专利	基于叉型摇臂轮腿复合越障机构的机器人及自主越障方法	中国	ZL202 21016 2191.6	20240 426	第 69359 78 号	中国科学院沈阳自动化研究所	范晓亮, 卜春光, 高英丽, 眭晋, 姜运祥, 木孟林	有效
7	发明专利	一种机器人给氧装置	中国	ZL202 01154 2707.7	20231 215	第 65582 45 号	中国科学院沈阳自动化研究所	李斌, 郑怀兵, 王聪, 常健, 田建东, 梁志达, 韩世凯, 刘铜	有效
8	发明专利	一种履带行走式重载机器人	中国	ZL202 11017 5334.2	20230 321	第 57919 72 号	沈阳新松机器人自动化股份有限公司	董存贤, 马周路, 王植杨, 姜楠, 于伟光, 乔曙光, 张旭明, 刘成林, 张吉瑞, 苏凯	有效
9	发明专利	一种基于视觉传感技术的侦察救援四足机器人	中国	ZL202 51074 1502.8	20250 815	第 81675 39 号	北京凌天智能装备集团股份有限公司	杨晓燕, 常建, 常善强, 王亚辉, 孙冲, 朱从会	有效
10	发明专利	一种超宽带步进频连续波脉冲压缩旁瓣抑制方法	中国	ZL201 81151 1900.7	20220 422	第 51009 97 号	湖南华诺星空电子技术有限公司	王生水, 韩明华, 唐良勇	有效