

附件 3

2025 年度湖北省科学技术进步奖提名公示信息

项目名称		面向复杂场景的机器人视觉感知-决策-控制一体化关键技术及应用							
提名单位		中国地质大学（武汉）			提名等级		一等		
主要完成人		文国军、梅爽、刘星月、程斯一、张永涛、许雄、董洪波、杨凯、贺鑫、赵权、胡自飞、杨秀礼、汪辉、 王玉丹、许新建、范强							
主要完成单位		中国地质大学（武汉）、节卡机器人股份有限公司、中交第二航务工程局有限公司、湖北第二师范学院、中煤科工集团西安研究院有限公司、武汉筑梦科技有限公司、武汉摩鸣科技有限公司							
主要知识产权和标准规范等目录									
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）	发明人（标准起草人）	发明专利（标准）有效状态
1	发明专利	基于机器视觉的手机盖板丝印缺陷检测装置及检测方法	中国	CN110567976B	2023.05.26	CN201910818810.0	中国地质大学（武汉）	文国军,甘露,王玉丹,潘健,刘春江	有效
2	发明专利	多源数据融合的视觉引导机器人抓取及分类系统方法	中国	CN112288819B	2022.06.24	CN202011308725.9	中国地质大学（武汉）	梅爽,文国军,蔡旗,高志军	有效
3	发明专利	光纤端面缺陷检测方法、设备及存储介质	中国	CN112950561B	2022.07.26	CN202110196131.1	中国地质大学（武汉）	梅爽,门晓坛,文国军,程江涛	有效
4	发明专利	基于机器感知和执行的混凝土无人管理系统	中国	CN117452886B	2024.04.09	CN202311251940.3	中交第二航务工程局有限公司	张永涛,杨秀礼,田唯,夏昊,程茂林,刘可心,肖浩,张益鹏,程雪聪,李硕,程雪斌,潘道辉,李冬冬,杨俊雅,董奇峰,纪晓宇	有效

5	发明专利	一种煤矿井下钻孔机器人 钻臂定位误差检测与补偿 方法	中国	CN115556116B	2023.03.10	CN202211561133.7	中煤科工西安研究院（集 团）有限公司	梁春苗, 姚宁平, 王小 波, 徐勇智, 董洪波, 李坤, 彭光宇, 李渊	有效
6	发明专利	一种用于机器人作业的定 位方法与控制系统	中国	CN113858214B	2023.06.09	CN202111329759.0	节卡机器人股份有限公司	李明洋, 许雄, 邵威, 戚祯祥, 王家鹏	有效
7	软件著作权	PCB 板视觉定位软件 V1.0	中国	2019SR0856488	2019.08.19	第 04394180 号	中国地质大学（武汉）	文国军, 蔡旗, 王玉丹, 高志军	有效
8	SCI 论文 (JCR Q1)	A Novel Method Based on Deep Convolutional Neural Networks for Wafer Semiconductor Surface Defect Inspection	美国	<i>IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement</i> , 2020, 69, 9668- 9680.	2020.07.06	<i>IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement</i> , 2020, 69, 9668- 9680.	中国地质大学（武汉）	Guojun Wen, Zhijun Gao, Qi Cai, Yudan Wang, Shuang Mei	有效
9	SCI 论文 (JCR Q1)	Deep Learning Based Automated Inspection of Weak Microscratches in Optical Fiber Connector End-Face	美国	<i>IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement</i> , 2021, 70, 1-10.	2021.02.19	<i>IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement</i> , 2021, 70, 1-10.	中国地质大学（武汉）	Shuang Mei, Qi Cai, Zhijun Gao, Hao Hu, Guojun Wen	有效
10	团体标准	智能制造 机器视觉检测设 备技术要求	中国	T/CIET 535-2024	2024.07	T/CIET 535-2024	武汉筑梦科技有限公司	钟明	有效