

2026 年度辽宁省科学技术奖科学技术进步奖公示材料

项目名称：复杂危险环境机器人应急救援关键技术及应用

提名者：中国科学院沈阳分院

主要完成人：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）、何玉庆（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）、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）、田建东（中国科学院沈阳自动化研究所）、叶丹（东北大学）、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、东北大学、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）

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
发明专利	一种双向多分支平面涡卷扭簧	中国	ZL202111611948.7	20250801	第8121800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	有效
发明专利	一种大柔性体搬运机械手	中国	ZL202111231942.1	20221220	第5654324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	有效

							建东	
发明专利	可移动的机器人化生命探测设备	中国	ZL201010505254.0	20130703	第1227688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	有效
发明专利	一种旋翼无人机扰动观测与定点控制方法	中国	ZL202311595918.0	20260901	第9236147号	中国科学院沈阳自动化研究所	何玉庆, 杨丽英, 常彦春, 黄朝雄, 姚冠宇, 郑勇杰	有效
发明专利	一种伸缩变轴距六轮移动机器人	中国	ZL202011088384.9	20211109	第4780524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
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	ZL20210162191.6	20240426	第6935978号	中国科学院沈阳自动化研究所	范晓亮, 卜春光, 高英丽, 睦晋, 姜运祥, 木孟林	有效
发明专利	一种机器人给氧装置	中国	ZL202011542707.7	20231215	第6558245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
发明专利	一种履带行走式重载机器人	中国	ZL202110175334.2	20230321	第5791972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

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	ZL202510741502.8	20250815	第8167539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
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	ZL201811511900.7	20220422	第5100997号	湖南华诺星空电子科技有限公司	王生水, 韩明华, 唐良勇	有效