2022年度广西科技进步奖推荐项目材料

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 成果名称 | | 无人系统关键技术及应用 | | | | | | | |
| 内容简介 | | 针对无人系统领域对姿态控制、导航定位、信息交互、通信组网的发展需求，本项目在国家自然科学基金、广西科技重大专项、广西重点研发计划、广西技术创新引导专项、广西自然科学基金和多项校企合作开发项目的支持下，开展技术攻关，解决了鲁棒姿态轨迹控制、高精度导航定位、异构网间高速信息交互、高效可靠性通信组网等问题，研发了无人自动值守、空-天-地-水一体化的智能监测网络、某型导弹跟踪训练装置和导弹水平及重心智能测试等系统，形成了具有自主知识产权的无人系统关键技术理论体系及实现方案，促进了我国无人系统关键技术的发展和应用。 | | | | | | | |
| 候选个人 | | 孙山林、李云、王勇军、黄文韬、姚钘、谭智诚、刘卓斌、魏承赟、王建卫、李威 | | | | | | | |
| 候选组织 | | 桂林航天工业学院、广西圣尧智能科技有限公司、桂林海威科技股份有限公司、桂林飞宇科技股份有限公司、蜂巢航宇科技(北京)有限公司、广西师范大学 | | | | | | | |
| 主要知识产权和标准规范等目录 | | | | | | | | | |
| 排序 | 类型 | 成果名称 | 编号（年卷页；版号） | 授权发布日期 | 完成人  （作者） | 完成单位（署名  单位） | 授权发布部门（刊名） | 成果状态（通讯  作者） | 广西单位是否原始署名 |
| 1 | 发明专利 | 基于EMD重构的相关时延估计方法 | ZL201510833172.1 | 2017.09.29 | 孙山林,周卓伟,李云,陈庞森 | 桂林航天工业学院 | 国家知识产权局 | 有效 | 是 |
| 2 | 发明专利 | 一种基于邻簇干扰的上行链路功率控制方法 | ZL201810014040.X | 2020.11.27 | 李云,辛以利,谭智诚,孙山林 | 桂林航天工业学院 | 国家知识产权局 | 有效 | 是 |
| 3 | 发明专利 | 一种基于信号互相关的MAC层选择接入方法 | ZL201810672154.3 | 2020.10.16 | 辛以利,李云,姚钘,孙山林,谭智诚,黄文涛 | 桂林航天工业学院 | 国家知识产权局 | 有效 | 是 |
| 4 | 发明专利 | 基于NFC认证的WLAN接入方法 | ZL201510694374.2 | 2018.01.19 | 孙山林, 陈庞森,李云, 周卓伟 | 桂林航天工业学院 | 国家知识产权局 | 有效 | 是 |
| 5 | 发明专利 | 固定翼自动导航飞行控制系统及其使用方法 | ZL201210192290.5 | 2014.10.29 | 魏成赟 | 桂林飞宇电子科技有限公司 | 国家知识产权局 | 有效 | 是 |
| 6 | 实用新型 | 数据传输系统 | ZL201921130085.X | 2019.12.24 | 李云,姚钘,孙山林,谭智诚,辛以利 | 桂林航天工业学院 | 国家知识产权局 | 有效 | 是 |
| 7 | 实用新型 | 一种消防无人机的数据采集装置 | ZL201920230703.1 | 2019.11.05 | 张杰,刘卓斌,蓝梦莹 | 广西圣尧航空科技有限公司 | 国家知识产权局 | 有效 | 是 |
| 8 | 实用新型 | 一种无人值守系统 | ZL202120230195.4 | 2021.11.05 | 陈诚,李威,尤冰冰,冉德伟,陈晨,黄泽 | 蜂巢航宇科技(北京)有限公司 | 国家知识产权局 | 有效 | 否 |
| 9 | 实用新型 | 一种采用内部连线方式的户外LED灯具 | ZL201720554743.2 | 2017.12.19 | 王建卫,覃增,潘红平,周明 | 桂林海威科技股份有限公司 | 国家知识产权局 | 有效 | 是 |
| 10 | 论文 | Quasi-Periodic Motion and Hopf Bifurcation of a Two-Dimensional Aeroelastic Airfoil System in Supersonic Flow | 2021,31(2):35 | 2021.02 | 黄文韬 | 广西师范大学 | International Journal of Bifurcation and Chaos | 黄文韬 | 是 |
| 11 | 论文 | PVCLN: Point-View Complementary Learning Network for 3D Shape Recognition | 2021,9 | 2021.01 | 孙山林 | 桂林航天工业学院 | IEEE Access | 李云,任敏捷 | 是 |
| 12 | 论文 | External Disturbances Rejection for Vector Field Sensors in Attitude and Heading Reference Systems Micromachines | 2020,11(9) | 2020.08 | 王勇军 | 桂林航天工业学院、桂林电子科技大学 | Micromachies | 李翔 | 是 |