



附表 1

完成人合作关系说明

项目实施期间，陕西欧卡电子智能科技有限公司程宇威、朱健楠、姜梦馨、王培栋、杨蓓；清华大学刘一民；西北工业大学沈贺合作参与项目的研究工作，主要取得成果如下：

项目第 1 完成人程宇威、第 2 完成人朱健楠合作完成知识产权 4“发明专利-水面漂浮目标自主巡检方法、装置、设备及存储介质”、知识产权 5“发明专利-流速下的无人船入库方法、装置、计算机设备及存储介质”、知识产权 6“发明专利-基于毫米波雷达的水面机器人的全局重定位方法”；第 1 完成人程宇威、第 2 完成人朱健楠、第 4 完成人姜梦馨合作完成知识产权 1“发明专利-基于高精度地图的水面可行驶区域提取方法、装置及设备”。

项目第 1 完成人程宇威、第 3 完成人刘一民、第 4 完成人姜梦馨合作完成知识产权 8“论文-A Novel Radar Point Cloud Generation Method for Robot Environment Perception”、知识产权 9“论文-MS-VRO: a multistage visual-millimeter wave radar fusion odometry”。

第 1 完成人程宇威、第 2 完成人朱健楠、第 3 完成人刘一民、第 4 完成人姜梦馨合作完成知识产权 10“论文-Are We Ready for Unmanned Surface Vehicles in Inland Waterways? The USV Inland Multisensor Dataset and Benchmark”。

第 1 完成人程宇威、第 5 完成人沈贺、第 6 完成人王培栋合作完成研发项目“水面无人驾驶自主控制算法研发”。

第 1 完成人程宇威、第 6 完成人王培栋、第 7 完成人杨蓓合作完成知识产权 2“发明专利-基于海上避碰规则的智能决策方法”。

第 2 完成人朱健楠、第 4 完成人姜梦馨、第 6 完成人王培栋合作完成知识产权 3“发明专利-一种无人船的位姿估计方法、装置及存储介质”。

第一完成人签名：



完成人合作关系情况汇总表

序号	合作方式	合作者/项目排名	合作起始时间	合作完成时间	合作成果	证明材料
1	共同知识产权	程宇威/1 朱健楠/2 姜梦馨/4	2022 年 3 月	2022 年 9 月	基于高精度地图的水面可行驶区域提取方法、装置及设备	必备附件 1.1
2	共同知识产权	程宇威/1 王培栋/6 杨蓓/7	2023 年 8 月	2024 年 6 月	基于海上避碰规则的智能决策方法	必备附件 1.2
3	共同知识产权	朱健楠/2 姜梦馨/4 王培栋/6	2023 年 9 月	2024 年 3 月	一种无人船的位姿估计方法、装置及存储介质	必备附件 1.3
4	共同知识产权	程宇威/1 朱健楠/2	2020 年 9 月	2024 年 4 月	水面漂浮目标自主巡检方法、装置、设备及存储介质	未列入附件
5	共同知识产权	程宇威/1 朱健楠/2	2022 年 8 月	2023 年 3 月	流速下的无人船入库方法、装置、计算机设备及存储介质	未列入附件
6	共同知识产权	程宇威/1 朱健楠/2	2022 年 1 月	2022 年 8 月	基于毫米波雷达的水面机器人的全局重定位方法	未列入附件
7	共同立项	程宇威/1 沈贺/5 王培栋/6	2023 年 1 月	2024 年 6 月	水面无人驾驶自主控制算法	其他附件 3.4
8	论文合著	程宇威/1 朱健楠/2 刘一民/3 姜梦馨/4	2020 年 6 月	2021 年 3 月	Are We Ready for Unmanned Surface Vehicles in Inland Waterways? The USV Inland Multisensor Dataset and Benchmark	其他附件 3.3
9	论文合著	程宇威/1 刘一民/3 姜梦馨/4	2021 年 6 月	2022 年 7 月	A Novel Radar Point Cloud Generation Method for Robot Environment Perception	其他附件 3.1



10	论文 合著	程宇威/1 刘一民/3 姜梦馨/4	2023 年 8 月	2024 年 5 月	MS-VRO : a multistage visual-millimeter wave radar fusion odometry	其他附件 3.2
----	----------	-------------------------	------------	------------	--	----------

承诺：本人作为项目第一完成人，对本项目完成人合作关系及上述内容的真实性负责，特此声明。

第一完成人签名：程宇威

2026年度提名书正式稿