

# 关于 2024 年度广东省科学技术奖拟提名项目的公示

根据广东省科技厅《广东省科学技术厅关于 2024 年度广东省科学技术奖提名工作的通知》要求，现将我单位参与申报的 2024 年度广东省科学技术奖拟提名项目予以公示(详见附件)。

公示期为 2024 年 12 月 23 日至 2024 年 12 月 31 日。

公示期间，如对公示内容有异议，请以书面形式向学校科研部成果管理科反映。以个人名义反映情况的，需提供真实姓名（并签名）、联系方式和反映事项的证明材料等；以单位名义反映情况的，需提供单位名称（并加盖公章）、联系人、联系方式和反映事项的证明材料等。凡匿名异议、超出期限异议的不予受理。

附件：2024 年度广东省科学技术奖拟提名项目公示内容

中央研究院

2024 年 12 月 23 日

(联系人：宛月，联系电话：15940082486)

## 2024 年度广东省科学技术奖公示表 (自然科学奖)

学科、专业评审组	Z05信息科学专业评审组
项目名称	数据驱动的复杂机器人自适应控制理论及优化方法
提名者	
主要完成单位	单位 1 (科技进步奖及科技成果推广奖填写, 自然科学奖及技术发明奖不填写) 单位 2 ...
主要完成人 (职称、完成单位、工作单位)	1. 李醒 (教授、工作单位: 东莞理工学院、完成单位: 东莞理工学院、主要贡献: 质量感知的深度强化学习与混合优化方法等) 2. 尚万峰 (教授、工作单位: 深圳大学、完成单位: 中国科学院深圳先进技术研究院、主要贡献: 多模态机器人驱动及可编程的运动范式等) 3. 邢玛丽 (副教授、工作单位: 广东工业大学、完成单位: 广东工业大学、主要贡献: 无限维PDE-ODE建模及振动抑制等) 4. 王晓峰 (高级工程师、工作单位: 沈阳新松机器人自动化股份有限公司、完成单位: 东北大学、主要贡献: 无模型自适应控制等)
代表性论文 专著目录	论文1: <Optimal sizing and location based on economic parameters for an off-grid application of a hybrid system with photovoltaic, battery and diesel technology (高被引论文), 刊名: Energy、年卷: 2020年第201卷、发表时间: 2020.06, 第一作者: 蔡伟, 通讯作者: 李醒> 论文2: <An agglutinate magnetic spray transforms inanimate objects into millirobots for biomedical applications (高被引论文), 刊名: SCIENCE ROBOTICS、年卷: 2020年第5卷、发表时间: 2020.11、第一作者: 杨雄、尚万峰, 通讯作者: 吴新宇、申亚京> 论文3: <Boundary Control of a Rotating and Length-Varying Flexible Robotic Manipulator System, 刊名: IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS, MAN, AND CYBERNETICS:SYSTEMS, 年卷: 2022年第52卷, 发表时间: 2022.01, 第一作者: 刘屿, 通讯作者: 邢玛丽、邬依林> 论文4: <基于无模型自适应的外骨骼式上肢康复机器人主动交互训练控制方法, 刊名: 自动化学报、年卷: 2016年12期第42卷, 发表时间: 2016.12, 第一作者: 王晓峰, 通讯作者: 李醒> 论文5: <Complicated robot activity recognition by quality-aware deep reinforcement learning, 刊名: Future Generation Computer Systems, 年卷: 2021年第117卷, 发表时间: 2021.11、第一作者: 李醒、通讯作者: 钟俊培>