附表：

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 序号 | 院校 | 人才姓名 | 人才简介 | 技术成果名称 | 技术成果简介 | 推介时间 |
| 1 | 乌克兰哈尔科夫航空航天大学 | 李奇杰 | 哈尔科夫航空航天大学航空发动机设计教研室博士 | 转子活塞压缩机 | 转子活塞压缩机相比传统结构，质量更轻，外形更紧凑，而且所需零件更少，整体减少30%-40%；制造成本降低20%-30%；更低水平的噪声与振动；减少60%-70%的维护与修理时间，寿命与单位功率处于世界最佳水平。此外，压缩机的流量与润滑油消耗和往复式一样，不受密封部件磨损的影响，滑油消耗大约为0.12g/m3。应用领域：1. 电动车辆的气动系统：地铁车厢、电动火车、无轨电车和有轨电车（用于制动、开门、自动控制）; 2. 驱动气动工具（锤子、钻头、螺丝刀等）; 3. 应用于中小型工厂车间、汽车维修站和汽车修理厂，在建筑和维修工程等生产中; 4. 真空吸尘器 5. 工业空调和高温制冷机（即工作环境温度在-10℃以上）。压缩机专利独享，其设计受到多项俄罗斯和乌克兰专利的保护。 | 4月27日14：00—14：30 |
| 2 | 杭州电子科技大学 | 席旭刚、赵云波 | 席旭刚，博士，教授. 主要从事人机共融机器人、脑机接口与混合智能、智能康复医疗、智能传感器等的研究。主持国家自然科学基金项目2项、浙江省重点研发项目1项、浙江省自然科学基金2项、浙江省科技计划项目3项。获浙江省科技进步奖二等奖1项、三等奖2项、国防科技进步奖1项、浙江省研究生教学成果奖一等奖1项、二等奖1项。发表论文70余篇，授权发明专利20余项。指导学生获创新实践系列竞赛国家奖10余项。 | 面向健康养老的智能陪护机器人 | 面向健康养老的智能陪护机器人，具有陪护、日常照料、医疗护理等多功能的智能监陪护机器人供应商。 | 4月27日14：30—15：00 |
| 3 | 杭州电子科技大学 | 吴秋轩 | 吴秋轩，男，1978年1月生，河南省南阳人，2007年获上海交通大学控制理论与控制工程专业博士学位并加入杭电，2011-2012教育部青年骨干教师访问学者，2012-2015年浙江大学博士后，2015-2016年澳大利亚国立大学访问学者，2020年俄罗斯圣彼得堡国立海洋技术大学兼职副教授。长期从事自重构机器人运动控制、仿生软体机器人运动控制、光伏发电系统、小容量微电网控制等研究工作，目前已经发表论文40余篇，EI收录论文30余篇；申请专利20余项，已授权发明专利授权4项。获河南省教育厅科技进步二等奖，浙江省“三育人”先进个人。在机器人研究方向以带领本科生、研究生以参加机器人竞赛促进理论水平和动手能力的提升；指导学生参加学科竞赛获得电子设计竞赛全国二等奖，飞思卡尔智能车竞赛竞速组全国一等奖/创意组全国二等奖、研究生电子设计竞赛全国三等奖等。并长期从事社会科技服务，是浙江省块状经济转型升级专家组成员，浙江省秀洲光伏产业综合体科技特派员团队首席技术专家，湖州南太湖特聘专家，湖州南太湖精英领军人才，浙江省可再生能源协会理事，浙江省大学生机器人竞赛委员会专家组成员，南阳市先进制造业智库专家，中国专利审查技术专家等。 | 大功率高速飞轮储能系统电力变换器开发及应用 | 飞轮储能具有大储能量、高储能密度、充电快捷、充放电次数无限等优点，是目前储能领域技术成熟度较高，商业化运营较好的储能方式之一，已经用在数据中心、智能电网调频、轨道交通、电动汽车、飞轮UPS、飞轮UPS发电机等多个领域，具有重要的应用前景和价值。本项目研发的大功率高速（高频）双向功率变换器装置（PCS）是飞轮储能系统中机械能与电能互相转换的关键环节和部件，是飞轮储能系统的关键配套产品，产品划分上属于新能源储能领域。本项目以30/60/100/300kW级飞轮储能系统为逐次目标，针对高速双向功率变换器的硬件结构、控制方式及低耗高效策略等进行设计、开发及产业化。 | 4月27日15：00—15：30 |
| 4 | 杭州电子科技大学 | 聂欣 | 聂欣，男，1974年生，江西樟树人，博士，副教授。1996年毕业于西安交通大学，获学士学位。2007.03于浙江大学取得博士学位。2006年至今在杭州电子科技大学工作。2012.12至2013年.11在墨尔本皇家理工大学访学。主要从事与流体力学、传热学等学课相关的计算流体力学、水处理、活性炭再生等方面的研究工作。主持国家自然科学基金项目(共2项)，浙江省科技计划项目、浙江省自然科学基金等科研项目多项。以第一作者在一级期刊发表论文十余篇，以第一发明人获得发明专利十余项。获得浙江省151第三层次资助。 | 饱和活性炭低压引弧再生技术的工业应用 | 由于传统的活性炭热再生方式存在：设备庞大，能耗高，再生时间长，损耗大，产生大量有害废气，对环境不友好等缺点。针对现有的工业需求以及饱和活性炭再生领域的现状，课题组经过十余年的研究，在世界上首次发现活性炭颗粒群在流动过程中的引弧放电现象的基础上，提出了一种低压引弧再生方法，可以实现对饱和生物活性炭的再生。实现对饱和活性炭的连续、快速、低成本的再生。在再生过程中，由于绝大部分逸出的有机物，被电弧分解氧化，变成二氧化碳和水，所以对环境很友好。目前，已获得两项发明专利，并有五项发明专利在审。并已经取得权威机构的设备检测证书。主要技术性能指标：1、再生恢复效率大于 92%（碘值吸附率）；2、再生量大于 1000kg/h；3、每公斤再生电耗小于 0.3kw.h；4、再生电压小于 150 伏；4、占地面积小于 10m2。且设备可实现模块化组装、拆卸、操作与维护方便，并可实现现场再生。 | 4月27日15：30—16：00 |
| 5 | 江南大学 | 张涛 | 博士，硕士生导师，1985年6月生。2016年3月于上海交通大学教育部重点实验室，模式识别与智能系统专业毕业，获工学博士学位，导师：杨杰。2015年4月至2015年10月在澳大利亚悉尼科技大学电子工程系全球大数据中心(Global Big Data Technologies Centre (GBDTC) at the University of Technology Sydney (UTS))做访问学者。现任江南大学人工智能与计算机学院计算机系副教授。主要从事模式识别、机器学习和计算机视觉的研究和教学工作。在国内外重要学术期刊发表学术论文30余篇，其中SCI检索20篇、EI检索10篇。授权发明专利3项、软著3项。主持国家自然科学基金、江苏省自然科学基金、博士后基金等多项国家及省部级项目。现为IEEE、中国图形图形学会会员。荣获2018年江苏省“双创博士”，2020年江苏省“科技副总”。 | 船舶大气污染智能监管平台 | 基于人工智能和大数据的边云协同，为船舶大气污染监管提供解决方案。该项目于2018年立项，在集团公司科技创新与研发项目”气态污染物排放监测系统”的支持下，目前已实现船舶大气污染物排放监控监管过程的无人化和智能化。这将为我国船舶气态污染物排放智能监管体系提供技术支撑，助力国内船舶排放控制措施的有效落地。我们项目团队融合嗅探标准站、红外遥测、机载嗅探三种监测技术路线，完成了嗅探、红外遥测等监测设备以及供电浮标等特制搭载平台的设计和开发，构建了岸基、船载、浮标和无人机的海、陆、空立体监测网络，监测范围超过1公里，污染物测试精度可达1ppb，对进出港船舶排放进行精准监测。同时，项目团队根据监管部门需求开发了基于AIS信息的监控平台，实现了监测海域船舶轨迹的可视化，通过烟雨扩散以及追踪溯源模型建立了基于多源数据融合的超排船舶筛查算法。 | 4月30日14：00—14：30 |
| 6 | 南京信息工程大学 | 赵振杰 | 南京信息工程大学计算机与软件学院讲师，博士毕业于香港科技大学，研究领域为人机交互与自然语言处理，研究成果发表在CHI、UIST、EMNLP上。 | 具有多模态反馈的虚拟人系统 | 消费级虚拟现实设备可以以较低的成本提供高质量的沉浸式体验，为普及情境式学习提供了较好的机会。我们设计了一套具有多模态反馈的虚拟人系统，通过在虚拟现实中模拟一个虚拟人，为用户在进行演讲等软技能训练时提供多模态反馈。通过40位用户的定量实验分析，我们设计的系统能够较好的提升用户自我练习时的体验及训练效果。该成果发表在UIST 2020上，在教育、娱乐、培训、自闭症辅助治疗、心理干预等领域均有潜在的应用价值。 | 4月30日14：30—15：00 |
| 7 | 南京信息工程大学 | 孔燕 | 孔燕博士，2016年于澳大利亚卧龙岗大学获得博士学位，加入到南京信息工程大学计算机与软件学院工作至今。研究领域为多智能体协作，大数据等。 | 交通信号灯的自适应控制和优化 | 利用多智能体协作模型，嵌入深度强化学习算法，根据路口地实时交通状况，来自适应地、实时、智能调控交通信号灯，达到整个城市级别的角度拥堵最大化得到缓解。应用领域为智慧交通，智慧城市。 | 4月30日15：00—15：30 |
| 8 | 南京信息工程大学 | 赵中原 | 赵中原，男，2019获得重庆大学控制理论与控制工程专业博士学位，从事多智能体系统协同控制，无人机群集控制研究，主持江苏省自然科学基金1项，军工项目子课题1项，参与国家自然科学基金以及横向课题多项。 | 多无人机集群协同目标搜索系统 | 多无人机集群目标识别与协同搜索系统，可实现大范围内指定目标的自主搜索、识别。实现一台控制上位机对10架无人机控制，无人机基于机器学习技术，搭载视觉设备对指定目标进行精准识别。可应用于军事目标搜索、森林防火、厂区巡检防盗。同时易于拓展，应用于其他应用场景，如防疫工作中的人群快速测温、物资配送和防疫消毒。 | 4月30日15：30—16：00 |