



获奖成果

专利

论文著作

研究成果应用

专利成果

近五年实验室申请及授权专利

近五年来，重点实验室共申请专利155项，其中发明专利80项。获得专利授权84项，其中发明专利21项。获得软件著作权10项。

代表性专利信息见下表：

专利名称	专利类型	申请人	授权日期	申请号/专利号	署名次序
用于软起动控制系统的控制装置	发明	张菊标	2007-08-22	ZL200510026031.5	1
三端式磁通门传感器	发明	顾伟	2009-07-22	ZL200510028289.9	1
处理核子秤连续计量速度误差的装置及方法	发明	褚建新	2010-03-24	ZL200710037845.8	1
船舶动态监控通知系统及实现方法	发明	胡勤友	2010-03-24	ZL200810034903.6	1
水下机器人传感器故障诊断及系统	发明	朱大奇	2010-05-19	ZL200710044784.8	1
基于IP无线局域网技术的自航载体遥控系统	发明	顾伟	2010-06-09	ZL200810032879.2	1
一种水面自行载体的推进器的变位装置	发明	王建华	2010-06-30	ZL200710173860.5	1
中小型电力推进船舶嵌入式推进控制装置及其控制方法	发明	顾伟	2010-08-04	ZL200810034693.0	1
一种基于ARM的航海雷达模拟器系统	发明	应士君	2010-08-18	ZL200910045222.4	1
一种抗倾覆的水面自航载体	发明	王建华	2010-09-08	ZL200710173862.4	1
一种船舶推进系统的航行控制方法	发明	褚建新	2011-04-20	ZL200810034634.3	1
基于绕组变换的双三相异步电动机的建模方法	发明	王步来	2011-08-31	ZL200910049517.9	1
四轴驱动电动小车多电机定位协调控制系统	发明	徐为民	2011-12-07	ZL201010510649.X	1
一种水面自航载体推进装置及其控制方法	发明	褚建新	2011-12-28	ZL200810032878.8	1
双三相异步电动机的建模方法	发明	王步来	2011-12-21	ZL200810167656.7	1
基于绕组变换的双三相永磁同步电动机的建模方法	发明	王步来	2011-12-23	ZL200910049518.3	1
浮吊锚绞车锚位及锚绳状态监测方法	发明	褚建新	2011-11-25	ZL200910052746.6	1