

上海市科学技术委员会

沪科〔2024〕442号

关于上海市 2024 年度“科技创新行动计划” 新一代信息技术领域技术攻关（第一批） 项目立项的通知

各有关单位：

根据《关于发布上海市 2024 年度“科技创新行动计划”新一代信息技术领域技术攻关（第一批）项目指南的通知》（沪科指南〔2024〕20号）要求，经项目申报、形式审查、专家评审、立项公示等程序，现对“具身主动感知与认知推理技术研究”

等 14 个项目予以立项，市科委资助 4998 万元，其中 2024 年拨款 2000 万元。请各项目承担单位做好项目组织实施和管理工作，确保按期完成项目研究任务目标。

特此通知。

附件：上海市 2024 年度“科技创新行动计划”新一代信息技术领域技术攻关（第一批）项目立项清单

上海市科学技术委员会

2024 年 12 月 6 日

（此件主动公开）

抄送：上海市集成电路技术与产业促进中心

上海市科委办公室

2024 年 12 月 6 日印发

附件

上海市 2024 年度“科技创新行动计划”新一代信息技术领域技术攻关（第一批）项目立项清单

序号	项目编号	项目名称	承担单位	项目负责人	项目周期
1	24511103100	具身主动感知与认知推理技术研究	复旦大学	姜育刚	2024-12-01 至 2026-11-30
2	24511103200	面向通用操作任务的具身行为学习与决策研究	上海交通大学	卢策吾	2024-12-01 至 2026-11-30
3	24511103300	机器人智能体运动协调与控制方法研究	复旦大学	冯瑞	2024-12-01 至 2026-11-30
4	24511103400	多模感知刚柔耦合仿人灵巧手的设计与具身交互控制	上海交通大学	谷国迎	2024-12-01 至 2026-11-30
5	24511103500	机器人智能体上肢系统设计与具身智能融合技术研发	上海交通大学	盛鑫军	2024-12-01 至 2026-11-30
6	24511103600	场景驱动的具身智能数据采/训/推一体化综合平台	上海智元新创技术有限公司	闫维新	2024-12-01 至 2026-11-30
7	24511103700	基于具身智能的汽车产线人形操作机器人技术创新研发和示范应用	上海傅利叶智能科技有限公司	周斌	2024-12-01 至 2026-11-30

序号	项目编号	项目名称	承担单位	项目负责人	项目周期
8	24511103800	基于微流控的柔性机器人状态感知技术	上海大学	张泉	2024-12-01 至 2026-11-30
9	24511103900	机器人多模态长程推理与决策规划技术研究	复旦大学	戈维峰	2024-12-01 至 2026-11-30
10	24511104000	基于人在回路的具身智能学习方法研究	华东师范大学	吴兴蛟	2024-12-01 至 2026-11-30
11	24511104100	智能腔道内介入手术机器人前瞻技术研究	上海交通大学	陈芳	2024-12-01 至 2026-11-30
12	24511104200	复杂开放场景下具身智能多模态融合感知关键技术研究	上海浦东复旦大学张江科技研究院	赵瑞玮	2024-12-01 至 2026-11-30
13	24511104300	面向冶金行业人形机器人复杂环境交互建模与导航技术研究	上海宝信软件股份有限公司	杨海荣	2024-12-01 至 2026-11-30
14	24511104400	面向类人操作的感知器件研制及其人机技能传递研究	同济大学	蒋烁	2024-12-01 至 2026-11-30