

流水号

2023R11L0440261



受理签字：_____

审查签字：_____

计算机软件著作权登记申请表

软件基本信息	软件全称	基于强化学习的换道轨迹规划验证系统				版本号	V1.0
	软件简称					软件分类	应用软件
	软件作品说明	<div><input checked="" type="radio"/> 原创 <input type="radio"/> 修改（含翻译软件、合成软件）</div> <div><input type="checkbox"/> 修改软件须经原权利人授权</div> <div><input type="checkbox"/> 原有软件已经登记</div> <div>原登记号：</div> <div>修改（翻译或合成）软件作品说明：</div>					
开发完成日期		2023年03月14日					
发表状态		<div><input type="radio"/> 已发表</div> <div>首次发表日期：</div> <div>首次发表地点：</div> <div><input checked="" type="radio"/> 未发表</div>					
开发方式		<input checked="" type="radio"/> 单独开发 <input type="radio"/> 合作开发 <input type="radio"/> 委托开发 <input type="radio"/> 下达任务开发					
著作权人	姓名或名称	类别	证件类型	证件号码	国籍	省份/城市	成立/出生日期
	武汉理工大学	事业单位法人	统一社会信用代码证书	121000007246859063	中国	湖北 武汉	

流水号

2023R11L0440261



权利说明	权利取得方式	<input checked="" type="radio"/> 原始取得 <input type="radio"/> 继受取得（ <input type="radio"/> 受让 <input type="radio"/> 承受 <input type="radio"/> 继承 ） <input type="checkbox"/> 该软件已登记（原登记号： ） <input type="checkbox"/> 原登记做过变更或补充（变更或补充证明编号： ）		
	权利范围	<input checked="" type="radio"/> 全部 <input type="radio"/> 部分（ <input type="checkbox"/> 发表权 <input type="checkbox"/> 署名权 <input type="checkbox"/> 修改权 <input type="checkbox"/> 复制权 <input type="checkbox"/> 发行权 <input type="checkbox"/> 出租权 <input type="checkbox"/> 信息网络传播权 <input type="checkbox"/> 翻译权 <input type="checkbox"/> 应当由著作权人享有的其他权利 ）		
软件鉴别材料	程序鉴别材料	<input checked="" type="radio"/> 一般交存：提交源程序前连续的30页和后连续的30页 <input type="radio"/> 例外交存：使用黑色宽斜线覆盖，页码为： <input type="radio"/> 例外交存：前10页和任选连续的50页 <input type="radio"/> 例外交存：目标程序的连续的前、后各30页和源程序任选连续的20页		
	文档鉴别材料	<input checked="" type="radio"/> 一般交存：提交任何一种文档的前连续的30页和后连续的30页 <input type="radio"/> 例外交存：使用黑色宽斜线覆盖，页码为： <input type="radio"/> 例外交存：前10页和任选连续的50页		
软件功能和技术特点	硬件环境	开发：处理器：Intel i5-7400 内存：8 GB RA 显卡：Nvidia GTX 107 运行：处理器：Intel i5-7400 内存：8 GB RA 显卡：Nvidia GTX 107		
	软件环境	开发：Ubuntu20.04；Pycharm、Vscode 运行：Windows10/11或Linux；Anaconda3、python3.8、chrome		
	编程语言	Python	源程序量	3500行
	主要功能和技术特点	开发目的：人工智能中强化学习算法用于车辆换道场景的测试 面向领域 / 行业：无人驾驶汽车、人工智能 主要功能：涉及无人驾驶汽车运动决策和轨迹规划领域，尤其用于测试各种基于强化学习的无人车换道决策与规划方法。 技术特点： 开发了人工智能平台中无人驾驶车辆仿真模拟器的接口，使对算法测试与分析的流程更为简化，也更有利于融合计算机视觉对深度强化学习算法的落地实时性进行优化。		

流水号

2023R11L0440261



申请办理方式	<input type="radio"/> 由著作权人申请 <input checked="" type="radio"/> 由代理人申请
申请人姓名或名称	武汉理工大学
申请人委托下述代理人办理登记事宜，具体委托事项如下： 全权负责本软件著作权登记相关事宜，直至取得登记证书	
代理人姓名或名称	武汉智嘉联合知识产权代理事务所（普通合伙）
申请人认真阅读了填表说明，准确理解了所需填写的内容，保证所填写的内容真实。 <div>申请人签章： 2023 年 05月 22 日</div>	

流水号

2023R11L0440261



证书份数	<u>1</u> 份正本 <u>0</u> 份副本	
请确认所需要的计算机软件著作权登记证书副本数量。登记证书和副本数量之和不能超过软件著作权人的数量		
提交申请材料清单		
材料类型	材料名称	
申请表	打印签字或盖章的登记申请表4页	
身份证明文件	著作权人 - 武汉理工大学的统一社会信用代码证书复印件1页	
	代理人武汉智嘉联合知识产权代理事务所（普通合伙）的统一社会信用代码证书复印件1页	
权利归属证明文件		
软件鉴别材料	程序鉴别材料 - 一般交存60页	
	文档鉴别材料 - 一般交存12页	
其他材料		

中华人民共和国国家版权局

计算机软件著作权登记证书

证书号： 软著登字第11124202号

软件名称： 基于强化学习的换道轨迹规划验证系统
V1.0

著作权人： 武汉理工大学

开发完成日期： 2023年03月14日

首次发表日期： 未发表

权利取得方式： 原始取得

权利范围： 全部权利

登记号： 2023SR0537031

根据《计算机软件保护条例》和《计算机软件著作权登记办法》的规定，经中国版权保护中心审核，对以上事项予以登记。



No. 12621642



2023年05月12日