**附件4**

专题报告论坛信息

**智能导航与先进信息融合分论坛**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **9:30-10:00** | **报告一**  建图定位进展 | **吴荩**  **（香港科技大学）** |
| **10:00-10:30** | **报告二**  智能无人系统自主导航与规划 | **陈林**  **（湖南大学）** |
| **10:30-11:00** | **报告三**  面向公众的大规模室内场景导航——基于众包和本地基站混合的自主定位系统 | **余跃**  **（香港理工大学）** |
| **11:00-11:30** | **报告四**  具有安全意识的基于平面特征点匹配的激光雷达定位算法研究 | **张佳琛**  **（天津大学）** |
| **11:30-12:00** | **报告五**  基于因子图优化的无人车多源融合高精度自适应导航关键技术 | **白师宇**  **（香港理工大学）** |
| **12:00-13:30** | **休息** | |
| **13:30-14:00** | **报告六**  三维激光雷达辅助都市GNSS-RTK定位 | **刘锡堃**  **（香港理工大学）** |
| **14:00-14:30** | **报告七**  基于几类传感器网络的分布式卡尔曼滤波 | **梁晨旭**  **（中国科学院大学）** |
| **14:30-15:00** | **报告八**  自适应滤波理论及其在导航定位中的应用 | **薛超**  **（哈尔滨工程大学）** |
| **15:00-15:30** | **报告九**  资源约束下的分布式非线性融合估计 | **王如生**  **（浙江工业大学）** |
| **15:30-16:00** | **报告十**  基于视觉辅助的室内行人惯性智能定位技术 | **袁诚**  **（南京航空航天大学）** |

**智能控制与优化决策理论分论坛**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **9:30-10:00** | **报告一**  再生梯度下降算法及其性能分析 | **林一夫**  **（北京航空航天大学）** |
| **10:00-10:30** | **报告二**  针对开放交互环境中复杂任务的形式化分析与控制方法 | **吕鹏**  **（上海交通大学）** |
| **10:30-11:00** | **报告三**  扩张状态观测器的参数调节理论与应用 | **汤国杰**  **（中科院数学院）** |
| **11:00-11:30** | **报告四**  智能网联车辆节能与安全预测队列控制 | **罗捷**  **（浙江工业大学）** |
| **11:30-12:00** | **报告五**  基于改进多目标差分进化算法的武器目标分配问题 | **白臻祖**  **（浙江大学）** |
| **12:00-13:30** | **休息** | |
| **13:30-14:00** | **报告六**  控制误差神经网络补偿驱动的增强型非线性预测控制 | **孙霄阳**  **（东北大学）** |
| **14:00-14:30** | **报告七**  复杂系统诊断重构能力量化评估的几何方法 | **魏居辉**  **（国防科技大学）** |
| **14:30-15:00** | **报告八**  信息物理系统中的虚假数据注入攻击研究 | **张天予**  **（东北大学）** |
| **15:00-15:30** | **报告九**  具有未知方向控制增益的事件触发模型参考自适应滑模控制 | **陈彭浩**  **（江南大学）** |
| **15:30-16:00** | **报告十**  具有时变运动约束的车辆主动悬架系统的神经自适应控制 | **李睿兵**  **（哈尔滨工程大学）** |

**智能机器人与应用分论坛**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **9:30-10:00** | **报告一**  仿生气动人工肌肉机器人的运动控制研究 | **刘根娣**  **（南开大学）** |
| **10:00-10:30** | **报告二**  仿豹鲂鮄机器人设计与控制策略学习 | **张天栋**  **（中国科学院大学）** |
| **10:30-11:00** | **报告三**  高性能柔顺微夹持器的设计与开发 | **吕泽奎**  **（澳门大学）** |
| **11:00-11:30** | **报告四**  航爬双态潜航器设计制造与控制方法实现 | **杨皓宇**  **（哈尔滨工程大学）** |
| **11:30-12:00** | **报告五**  海参吸捕机器人水下识别及控制研究 | **王昌斌**  **（中国海洋大学）** |
| **12:00-13:30** | **休息** | |
| **13:30-14:00** | **报告六**  智能机器人系统的结构学习与高效控制 | **谢正泰**  **（兰州大学）** |
| **14:00-14:30** | **报告七**  基于自抗扰控制技术的无人驾驶车辆运动控制研究 | **王浩宇**  **（天津大学）** |
| **14:30-15:00** | **报告八**  面向自动驾驶的矢量地图生成方法研究 | **许振华**  **（香港大学）** |
| **15:00-15:30** | **报告九**  可重构机器人系统及其多约束条件下多模态控制技术 | **郑志**  **（重庆大学）** |
| **15:30-16:00** | **报告十**  磁控微型机器人的控制，设计及生物医疗应用 | **徐子晨**  **（澳门大学）** |

**多智能体协同分论坛**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **9:30-10:00** | **报告一**  多智能体网络下的分布式优化算法研究 | **石重霄**  **（东北大学）** |
| **10:00-10:30** | **报告二**  基于有限通信的多机器人开销缩减策略 | **张嘉政**  **（兰州大学）** |
| **10:30-11:00** | **报告三**  拒绝服务攻击下无人机的编队控制 | **张莹**  **（中国矿业大学）** |
| **11:00-11:30** | **报告四**  分布式状态估计及其目标跟踪应用 | **牛梦飞**  **（东南大学）** |
| **11:30-12:00** | **报告五**  带随机传输时延的网络化系统的最优跟踪性能 | **李俊辉**  **（北京大学）** |
| **12:00-13:30** | **休息** | |
| **13:30-14:00** | **报告六**  动态环境下无人机集群任务自主决策规划研究 | **王孟阳**  **（西北工业大学）** |
| **14:00-14:30** | **报告七**  基于事件触发机制的AUV编队协调控制研究 | **张超**  **（哈尔滨工程大学）** |
| **14:30-15:00** | **报告八**  基于自适应事件触发机制的伪线性信息一致性滤波器 | **黄樊晶**  **（南京理工大学）** |
| **15:00-15:30** | **报告九**  受限条件下多无人机系统协同控制及应用研究 | **林琼**  **（湖南大学）** |

**人工智能分论坛**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **9:30-10:00** | **报告一**  基于决策边界敏感度的对抗样本检测 | **田晋宇**  **（澳门科技大学）** |
| **10:00-10:30** | **报告二**  基于转换器的隐含类别知识探索的RGB-D协同显著性目标检测算法研究 | **张妮**  **（西北工业大学）** |
| **10:30-11:00** | **报告三**  通过动作偏好查询增强离线强化学习 | **王慎执**  **（清华大学）** |
| **11:00-11:30** | **报告四**  零稳定性与深度神经网络鲁棒性的关系 | **陈良铭**  **（中国科学院大学）** |
| **11:30-12:00** | **报告五**  人机共融与人本智造 | **李树飞**  **（香港理工大学）** |
| **12:00-13:30** | **休息** | |
| **13:30-14:00** | **报告六**  一种面向自适应人机共融的基于视觉的数字孪生人体建模方法 | **范峻铭**  **（香港理工大学）** |
| **14:00-14:30** | **报告七**  TinyNPU-面向边缘计算的神经网络处理器 | **官俊涛**  **（西安电子科技大学）** |
| **14:30-15:00** | **报告八**  面向神经机器翻译的可感知不确定性课程学习框架 | **周艺恺**  **（澳门科技大学）** |
| **15:00-15:30** | **报告九**  基于磁共振成像的重性抑郁症脑动态特性和诊断模型 | **郑凯中**  **（西安交通大学）** |
| **15:30-16:00** | **报告十**  多模态融合目标跟踪方法研究 | **刘红娇**  **（哈尔滨工程大学）** |

**智能化电气系统分论坛**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **9:30-10:00** | **报告一**  高速永磁同步电机过调制策略研究 | **敬润泽**  **（哈尔滨工业大学）** |
| **10:00-10:30** | **报告二**  面向新型电力系统人工智能调控的安全性研究 | **曾兰婷**  **（浙江大学）** |
| **10:30-11:00** | **报告三**  高功率电机磁热性能优化效率提升方法研究 | **李睿烨**  **（哈尔滨工程大学）** |
| **11:00-11:30** | **报告四**  融合知识推理的输电线路多目标检测方法研究 | **王乾铭**  **（华北电力大学）** |
| **11:30-12:00** | **报告五**  基于图像的输电线路关键部件缺陷检测方法 | **杨珂**  **（华北电力大学）** |
| **12:00-13:30** | **休息** | |
| **13:30-14:00** | **报告六**  基于非理想数据驱动的机电装备故障诊断研究 | **王剑宇**  **（四川大学）** |
| **14:00-14:30** | **报告七**  基于动态视觉传感器的转速测量系统 | **赵广荣**  **（山东大学）** |
| **14:30-15:00** | **报告八**  面向受限空间工业装备的弱光内窥式成像方法及应用 | **易遵辉**  **（中南大学）** |
| **15:00-15:30** | **报告九**  互联系统的胞型融合估计：一种融合重叠状态的策略 | **章宇晨**  **（浙江工业大学）** |
| **15:30-16:00** | **报告十**  遥操作技术在微观和宏观的应用 | **冯凯**  **（澳门大学）** |