

复杂环境下无人系统的智能感知、控制与决策

征文通知

随着智能技术的快速发展，无人系统正变得更加地智能和高效，且愈加适用于各种复杂场景。目前，研究人员越来越多地利用智能技术来解决高度不确定性的实际应用难题，如环境感知、任务规划和实时决策等。将这些智能技术与无人系统相结合具有许多优势，包括适应性学习、优化控制策略和增强自主性。这使得诸如传感器信息融合、鲁棒控制算法、实时数据分析和多智能体合作策略等成为了研究的热点。因此，智能技术对增强无人系统的功能性，赋予其自适应和智能决策能力，并推进它们的实际应用起着至关重要的作用。

本专题旨在交流与讨论复杂环境下无人系统在智能感知、控制和决策领域的重要研究成果、技术进展和概念创新。我们邀请提交与这些前沿课题相关的高质量论文，包括但不限于以下议题：

- ✧ 先进传感技术
- ✧ 智能体的避障控制与路径规划
- ✧ 复杂环境下的智能决策框架设计
- ✧ 多智能体博弈对抗
- ✧ 人工智能在无人系统中的应用
- ✧ 无人系统中的自适应学习方法
- ✧ 无人系统中的实时控制与自适应方法
- ✧ 多智能体系统协同控制
- ✧ 多智能体仿真与建模

如果想解更多关于专题的信息，请通过电子邮件与向峥嵘教授联系：

xiangzr@njust.edu.cn