不确定性与扰动下自主系统的安全鲁棒控制

征文通知

随着人工智能、机器人及自主控制技术的快速发展，自主系统在智能交通、无人装备和多智能体协同等领域得到了广泛应用。然而，复杂动态环境中的模型不确定性、外部扰动及多重安全约束等因素，对自主系统的安全性、鲁棒性和可靠运行提出了严峻挑战。如何在有效应对不确定性与外部扰动的同时，保障系统运行安全并提升控制性能，已成为自主系统控制领域的重要研究课题。

本专题旨在交流与讨论不确定性与扰动下自主系统安全鲁棒控制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：

- ❊ 鲁棒控制与自适应控制
- ❊ 扰动观测与抑制
- ❊ 控制障碍函数
- ❊ 安全约束控制
- ❊ 鲁棒模型预测控制
- ❊ 具有安全性保证的学习控制
- ❊ 安全性、鲁棒性与控制性能的协调优化
- ❊ 无人车辆、机器人及多智能体系统中的应用

如果想了解更多关于专题的信息，请通过电子邮件与连捷教授联系：

jielian@dlut.edu.cn