2026 中国自动化大会
CHINA AUTOMATION CONGRESS

承六十五载初心·传薪火驭智向新

65 Years of Legacy, Empowering an Intelligent Future

程 序 册

2026年10月30日-11月1日

北京首都国际会议中心(新国展二期)

承六十五载初心
传薪火取智向新

欢迎辞

尊敬的各位院士、专家学者、各位来宾、朋友们：

大家上午好！

金秋相聚，聚力拓新。今天，2026中国自动化大会在北京隆重召开。在此，我谨代表中国自动化学会，向莅临本次大会的各位领导、嘉宾表示热烈欢迎！向长期关心、支持学会发展的中国科协、中国科学院自动化研究所、地方科协以及兄弟学会，表示衷心的感谢！向全国自动化、信息与智能科技领域的广大科技工作者，致以诚挚的问候！

六十五年来，在党的全面领导下，学会沿着钱学森、杨嘉墀等老一辈科学家开辟的科学报国道路，坚守科技社团初心使命，紧跟党和国家科技事业发展步伐，与祖国现代化建设同频共振。从建会之初的筚路蓝缕，到成长为我国自动化领域最具影响力的科技共同体，一代代自动化科技工作者接续奋斗，推动我国自动化学科从引进、追赶，迈向多点并跑、局部领跑的新阶段，有力支撑载人航天、北斗探月、流程工业等一系列国家重大工程建设。

当前，我们正处在“十五五”规划开局起步、以科技现代化支撑中国式现代化、推进科技强国建设攻坚克难的关键阶段。深入学习贯彻习近平新时代中国特色社会主义思想，落实党的二十大和二十届历次全会精神，重点学习领会党的二十届五中全会精神，贯彻中国科协第十一次全国代表大会工作部署，牢牢把握“四个面向”战略导向，加快发展新质生产力、推进新型工业化，为自动化学科发展、为学会履职尽责赋予了全新的时代使命。

自动化作为多学科交叉融合的基础性、支撑性学科，如今正与大模型、具身智能、工业软件、自主无人系统等前沿方向深度耦合，既是实体经济转型升级的核心底座，也是我们抢占未来科技和产业赛道、塑造国家竞争新优势的关键抓手。同时我们更要清醒看到，面对全球科技竞争格局的深刻调整，原始创新供给不足、关键核心技术仍存瓶颈、产学研用深度融合转化链条不够通畅等突出挑战，依然摆在我们面前。

作为党领导下的全国性科技社团，学会要牢牢把握“四个服务”职责定位，把落实中国科协十一大各项部署贯穿办会治会全过程。以党的二十届五中全会精神为指引，坚持党建强会，强化思想政治引领，大力弘扬科学家精神；持续做强高水平学术主阵地，贯通“发现—培育—举荐”全链条人才体系；搭建产学研用协同创新桥梁，拓展平等开放、互利共赢的国际科技交流；用心建好科技工作者之家，当好党联系科技工作者的桥梁纽带。

本次大会，既是前沿学术成果的集中交流，也是学会面向“十五五”规划、面向高水平科技自立自强的一次思想集结、力量动员。期待各位同仁充分用好大会平台，畅所欲言、碰撞思想、凝聚共识，传承“胸怀祖国、自立自强、协同创新、追求卓越”的自动化人精神，奋力推动我国自动化与智能科技事业再攀新高，为实现高水平科技自立自强、中国式现代化建设贡献更大力量。

最后，预祝2026中国自动化大会圆满成功！祝愿各位专家同仁在北京交流愉快、身体健康！

谢谢大家！



中国科学院院士
中国自动化学会理事长
中国空间技术研究院研究员

CONTENT

组织机构 ---------- 01

重要信息 ---------- 05

日程概览 ---------- 11

目录

主会场议程 ---------- 16

报告嘉宾简介 ---------- 18

平行会议 ---------- 28

组织机构

大会主席



杨孟飞

中国科学院院士

中国自动化学会理事长

中国空间技术研究院研究员

主办单位

中国自动化学会

大会主席团

大会荣誉主席　孙优贤　郑南宁

大会主席　杨孟飞

顾问委员会(姓氏拼音为序)

包为民　柴天佑　陈翰馥　陈　杰　陈俊龙　戴琼海　桂卫华　郭　雷（北航）
郭雷（系统所）　何　友　黄　琳　黄瑞松　蒋昌俊　李衍达　李少远　钱　锋　乔　红
孙优贤　谭铁牛　唐立新　王成红　王常力　王飞跃　王天然　王　巍　王耀南　吴　澄
吴宏鑫　吴启迪　席裕庚　徐宗本　周　康　张纪峰　周东华

程序委员会(姓氏拼音为序)

程序委员会主席 周　杰

程序委员会副主席

邓　方　何　潇　吕宜生　秦家虎　孙宏滨　杨　博

程序委员会委员

安利伟　陈　晨　陈都鑫　陈　建　陈圆圆　丛润民　邓　超　丁大伟　丁恒辉　丁世宏
冯　珂　冯立琛　冯明涛　付海岭　付俊杰　高小永　郜　晨　郭方洪　韩永明　韩中洋
贺　宁　侯　杰　胡　靓　胡文峰　扈晓祥　阚　震　赖李媛君　李大字　李华青
李娟娟　李　珂　李琳琳　李　曼　李　奇　李文卿　李英武　李远征　李志帅　梁小龙
刘成菊　刘　娣　刘泽夷　芦安洋　罗　浩　吕　玲　吕茂斌　马亚杰　缪青海　南智雄
潘　冬　秦　蕊　任肖强　邵海滨　沈　栋　沈　震　石　青　史建涛　苏涵光　田春伟
王炳昌　王　鼎　王海洋　王　和　王　孟　王　萍　王庆领　王申全　王　桐　王　欣
王新立　魏　平　文　韬　夏　彦　熊　刚　徐　翔　徐云雯　闫　飞　杨荣妮　杨　雄
叶佩军　张　驰　张传科　张瀚文　张　慧　张浪文　张旭翀　张勇威　张子轩　赵　宝
赵成成　赵世杰　郑　楠　郑　燕　周三平　周远强　朱延正　邹　磊　邹征夏

组织委员会(姓氏拼音为序)

组织委员会主席　侯增广

组织委员会副主席　陈　虹　阳春华　张承慧　赵延龙　张　楠

组织委员会委员

毕　敬　曹一家　程　骋　程　洪　程　翔　丛　杨　丁立中　董海荣　房建武　古　槿
桂　瑰　郭　迪　郭　金　韩红桂　韩　志　胡文凯　贾振元　姜　斌　李方昱　李鸿儒
李　骏　李攀硕　李润梅　李　永　梁　静　刘德荣　刘　浩　刘华平　刘　强　刘轻尘
刘若楠　楼云江　吕琳媛　马　杰　马　倩　冒泽慧　梅文俊　单维锋　沈　毅　史大威
孙富春　孙秋野　谭　超　田永林　王大轶　王建东　王茂发　王沙飞　王万良　王雅琳
王志建　魏庆来　吴美平　徐胜元　徐　雍　薛建儒　薛　珊　薛文超　杨　涛　袁　烨
张化光　张　辉　张晋熙　张军平　张立民　张荣庆　张小栋　张学工　赵　博　赵春晖
赵向阳　赵新刚　赵　勇　赵玉新　赵志良　周东华　周京华　宗小峰

组织机构

出版委员会

出版委员会主席	韩清龙
出版委员会副主席	何　潇

宣传委员会

宣传委员会主席	高会军
宣传委员会副主席	秦家虎

财务委员会

财务委员会主席	孙彦广
财务委员会副主席	王　坛

产业发展委员会

产业发展委员会主席	袁　利
产业发展委员会副主席	李　醒

科普委员会

科普委员会主席	辛景民
科普委员会副主席	孙宏滨　孙长生

国际联络委员会

国际联络委员会主席	陈俊龙
国际联络委员会副主席	吕宜生

大会秘书处

大会秘书长	张　楠
大会副秘书长	王　坛

重要信息

2026

中国自动化大会

CHINA AUTOMATION CONGRESS

重要信息

会议时间地点

会议时间：2026年10月30-11月1日
会议地点：首都国际会议中心(新国展二期)

现场报到

报到时间：2026年10月30日（星期五）： 10:00-20:00
2026年10月31日（星期六）： 08:00-17:00
2026年11月01日（星期日）： 08:00-12:00
报到地点：首都国际会议中心 一层中序厅

中国自动化学会第二届第四次监事会

会议时间：2026年10月30日15:00-16:00
会议地点：首都国际会展中心大酒店 二层会议室1

中国自动化学会第十二届第四次理事会

会议时间：2026年10月30日16:00-18:00
会议地点：首都国际会展中心大酒店 一层宴会厅B+C

“科创中国”合作交流会

会议时间：2026年10月30日14:00-17:00
会议地点：首都国际会展中心大酒店 二层多功能B+C

中国自动化学会国际合作伙伴会议(2026)暨中国自动化学会国际交流与合作委员会、中国科协联合国咨商人工智能能力建设专业委员会联席工作会议

会议时间：2026年10月31日14:00-18:00
会议地点：首都国际会议中心 一层105

《自动化学报（英文）》编委会会议

会议时间：2026年10月31日14:00-16:00
会议地点：首都国际会议中心 一层VIP-1

《国际智能控制与系统学报（英文）》与《智能科学与技术学报》编委会会议

会议时间：2026年10月31日14:00-16:00
会议地点：首都国际会议中心 一层101

中国自动化学会团体标准高质量发展研讨会

会议时间：2026年11月1日09:20-12:00
会议地点：首都国际会议中心 一层105

我们的2035青年人才培育系列活动

CAA青年研习社专题会议:我们的2035|青社焕新·聚力笃行

会议时间：2026年10月30日19:00-21:00
会议地点：首都国际会议中心 二层201

CAA第11届青托专题会议:我们的2035|青托赓续·科创拓新

会议时间：2026年10月31日16:00-17:50
会议地点：首都国际会展中心大酒店 二层会议室1

CAA2025届青博专题会议:我们的2035|青博汇智·知行致远

会议时间：2026年11月1日08:30-11:30
会议地点：首都国际会议中心 二层202

CAA2026届青博启动会:我们的2035|青博启新·蓄势向远

会议时间：2026年11月1日13:00-16:00
会议地点：首都国际会议中心 三层301

重要信息

开幕式、中国自动化学会六十五周年活动

会议时间：2026年10月31日08:30-10:00
会议地点：首都国际会议中心 一层大会堂

CAA会员之夜

会议时间：2026年10月31日18:00-20:00
会议地点：首都国际会议中心 一层大会堂

大会报告

会议时间：2026年10月31日10:00-12:00、11月1日09:00-12:00
会议地点：首都国际会议中心 一层大会堂

平行会议

会议时间：2026年10月30日-11月1日13:30-17:30
会议地点：各会场信息详见日程安排

闭幕式

会议时间：2026年11月1日17:00-17:30
会议地点：首都国际会议中心 一层大会堂

参会及用餐凭证

签到处完成会议签到后获得参加相关会议及用餐的凭证,请在参加会议期间随身携带参会凭证,用餐请出示餐券。
用餐地点：详见餐券

会场秩序

1.请将手机调至静音。
2.会议期间,请勿随意走动或大声喧哗。
3.请勿在会议区域吸烟。
4.请有序进场、离场。
5.请保管好您的随身物品。
6.如有问题,请及时联系工作人员。

应急情况处理

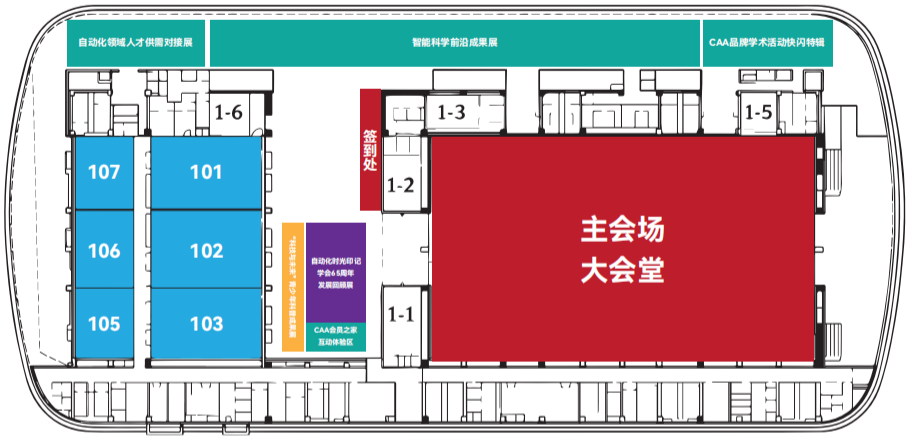
1.保持会场出入口畅通。
2.会场内设有绿色安全指示标识,遇突发事件,听从会务组指挥,有序疏散。
3.如遇身体不适,及时就医或拨打急救电话并报告会务组。
4.如遇盗窃事件时,立即报告公安人员,并配合工作。
5.如果发生火灾,应立即拨打119报警,并及时组织人员扑救,同时配合消防人员疏通消防通道,做好灭火准备。

组委会联系方式

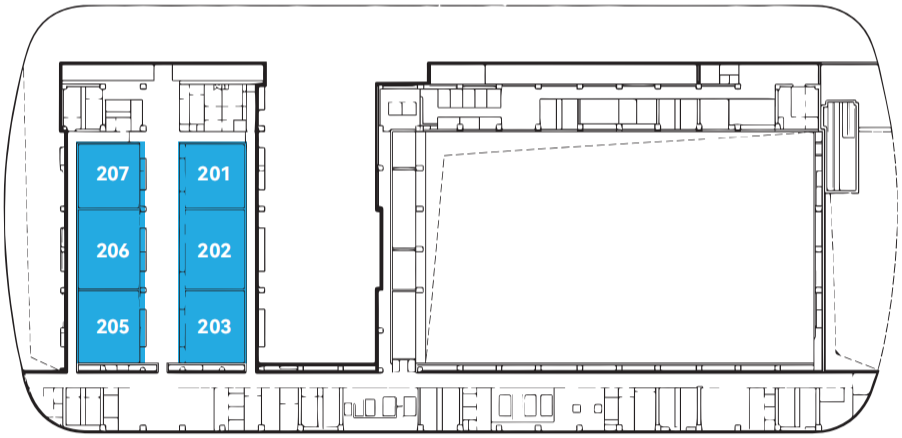
1.CAC2026官网：https://cac.org.cn/
2.中国自动化学会：www.caa.org.cn

重要信息

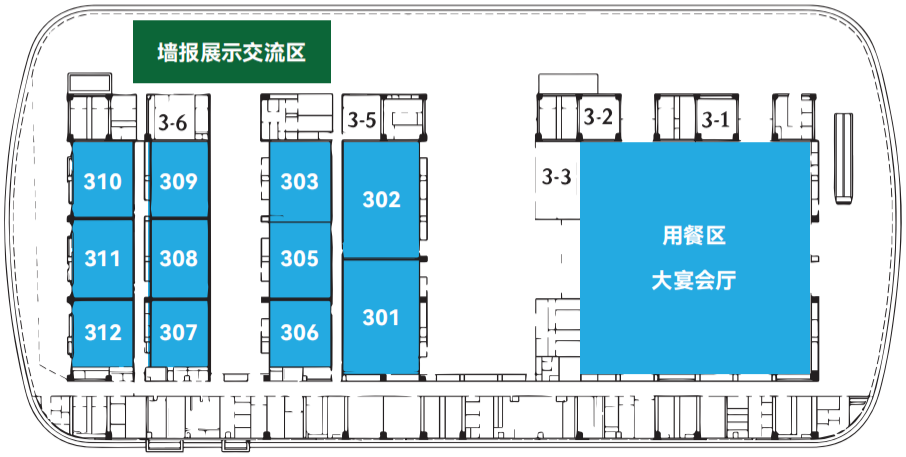
北京首都国际会议中心一层



北京首都国际会议中心二层



北京首都国际会议中心三层



日程概览

2026

中国自动化大会

CHINA AUTOMATION CONGRESS

日程概览

平行会议		
日期	会议名称	会议地点
10月30日	复杂环境下智能系统的感知、决策与控制	首都国际会议中心 一层 101
10月30日	网联具身智能	首都国际会议中心 一层 102
10月30日	世界模型驱动的自主策略学习	首都国际会议中心 一层 103
10月30日	具身智能与服务机器人	首都国际会议中心 一层 105
10月30日	复杂工业系统生产状态监控与智能协同优化	首都国际会议中心 一层 106
10月30日	集群智能前沿技术	首都国际会议中心 一层 107
10月30日	人工智能赋能高端装备制造	首都国际会议中心 二层 201
10月30日	IEEE Fellow 前沿对话：智能系统与自动化的共性挑战与未来趋势	首都国际会议中心 二层 202
10月30日	2026年度CAA博士学术交流会(全天)	首都国际会议中心 三层 301
10月30日	控制美哉美哉控制——助力科技女性成长，勇立时代发展潮头	首都国际会议中心 三层 302
10月30日	物理智能与高端制造	首都国际会议中心 三层 303
10月30日	检测与具身感知技术	首都国际会议中心 三层 305
10月30日	智能体驱动的智慧教育创新	首都国际会议中心 三层 306
10月30日	能源互联系统的最优控制与安全运行	首都国际会议中心 三层 307
10月30日	智能制造装备与移动操作机器人技术	首都国际会议中心 三层 308
10月30日	智能自动化系统	首都国际会议中心 三层 309
10月30日	AI 赋能：控制、感知与工程实践	首都国际会议中心 三层 310
10月30日	大数据驱动的复杂系统智能感知、自主控制与优化	首都国际会议中心 三层 311

平行会议		
日期	会议名称	会议地点
10月30日	从数字域到物理域：大模型多智能体系统与复杂物理智能系统	首都国际会议中心 三层 312
10月30日	期刊主编面对面	首都国际会展中心 大酒店二层 多功能A
10月31日	智体控制与智体自动化：迈向智体流程、智体组织与智体社会	首都国际会议中心 一层 101
10月31日	服务航天七十载 树立辉煌里程碑	首都国际会议中心 一层 102
10月31日	“智启少年，共话 AI” 科学家与青少年的对话	首都国际会议中心 一层 103
10月31日	数智领航 创新未来	首都国际会议中心 一层 106
10月31日	Agentic Transportation	首都国际会议中心 一层 107
10月31日	具身智能与移动机器人前沿技术	首都国际会议中心 二层 201
10月31日	具身智能系统自主进化关键技术	首都国际会议中心 二层 202
10月31日	具身智能与电力数智化	首都国际会议中心 二层 203
10月31日	具身感知与智能控制	首都国际会议中心 二层 205
10月31日	具身智能与共融机器人技术	首都国际会议中心 二层 206
10月31日	具身智能与空间计算	首都国际会议中心 二层 207
10月31日	复杂系统智能运维与安全诊断	首都国际会议中心 三层 301
10月31日	智慧矿山无人运输与智能管控	首都国际会议中心 三层 302
10月31日	具身智能控制与可信AI	首都国际会议中心 三层 303
10月31日	复杂系统控制与智能协同	首都国际会议中心 三层 305
10月31日	“人-机-环”智能无人系统	首都国际会议中心 三层 306

日程概览

平行会议		
日期	会议名称	会议地点
10月31日	电子固废资源化数智化转型	首都国际会议中心 三层 307
10月31日	跨域感知 数据赋能	首都国际会议中心 三层 308
10月31日	大模型时代下社会智能理论与实践	首都国际会议中心 三层 309
10月31日	AI驱动的工业融合发展与算-电协同创新	首都国际会议中心 三层 310
10月31日	联邦生态·平行未来：从原生到共生的数智之DAO	首都国际会议中心 三层 311
10月31日	面向智能系统的学习与决策	首都国际会议中心 三层 312
11月1日	人工智能与机器人教育	首都国际会议中心 一层 101
11月1日	制造自动化及具身智能研究	首都国际会议中心 一层 102
11月1日	上午：“可持续发展的地球”即兴科创剧 下午：“现学现用”创客秀	首都国际会议中心 一层 103
11月1日	具身智能与工业世界模型	首都国际会议中心 一层 105
11月1日	轻量/无人自主智能系统	首都国际会议中心 一层 106
11月1日	AI驱动的数字生命	首都国际会议中心 一层 107
11月1日	复杂工业系统的安全监控与智能报警技术前沿探索	首都国际会议中心 二层 201
11月1日	智能应急管理与决策	首都国际会议中心 二层 202
11月1日	医学健康智能系统	首都国际会议中心 二层 203
11月1日	AIDC算电协同控制与绿电智能支撑技术	首都国际会议中心 二层 205
11月1日	从自学习最优控制到Agentic智能系统: 复杂工业系统自主感知与决策优化	首都国际会议中心 二层 206
11月1日	博弈智能：多智能体自主决策的理论前沿与系统应用	首都国际会议中心 二层 207

论文口头报告

日期	会议名称	会议地点
11月1日	论文口头报告：系统控制理论与方法	首都国际会议中心 三层 303
11月1日	论文口头报告：数据驱动与人工智能	首都国际会议中心 三层 305
11月1日	论文口头报告：多智能体协同与网络化控制	首都国际会议中心 三层 306
11月1日	论文口头报告：自主无人系统、导航与智能集群	首都国际会议中心 三层 307
11月1日	论文口头报告：智能制造、流程工业与故障诊断	首都国际会议中心 三层 308
11月1日	论文口头报告：机器人、具身智能与运动规划	首都国际会议中心 三层 309
11月1日	论文口头报告：计算机视觉、自适应感知与边缘智能	首都国际会议中心 三层 310
11月1日	论文口头报告：智慧能源、智能交通与新型电力	首都国际会议中心 三层 311
11月1日	论文口头报告：智慧应用、医工交叉、教育与前沿	首都国际会议中心 三层 312

主会场议程

2026

中国自动化大会

CHINA AUTOMATION CONGRESS

2026年10月31日 上午08:30-12:00　　首都国际会议中心一层大会堂

时　间	日　程	嘉　宾
开幕式		
08:30-09:00	致辞	
中国自动化学会六十五周年活动		
09:00-09:05	代表发言	
09:05-09:25	中国自动化学会成立六十五周年回顾与展望	杨孟飞 中国科学院院士 中国自动化学会理事长 中国空间技术研究院研究员
09:25-09:30	中国自动化学会65周年特别视频首发	
09:30-09:40	中国自动化学会65周年杰出贡献授予仪式 中国自动化学会“薪火筑基人”授予仪式	
09:40-10:10	后智能时代的智体控制与新组织智能: AI未来和未来人性化知识自动化产业	王飞跃 中国自动化学会监事长 中国科学院自动化研究所研究员
主旨报告		
10:10-10:45	具身工业AI	柴天佑 中国工程院院士 东北大学教授
10:45-11:20	意识的可计算性与通用智能的能力边界	郑南宁 中国工程院院士 西安交通大学教授
11:20-11:55	Control When It Matters: Event-Driven Feedback for Intelligent, Resource-Aware Cyber-Physical Systems	Frank Allgöwer Professor of University of Stuttgart,Germany
午餐		详见餐券
18:00-20:00	CAA会员之夜	

报告嘉宾简介

2026年11月1日 上午09:00-12:00　　首都国际会议中心一层大会堂

时　间	日　程	嘉　宾
	主旨报告	
09:00-09:35	列车控制技术发展历程与智能化演进	冯江华 中国工程院院士 中国自动化学会常务理事 中国中车首席科学家
09:35-10:10	多模图像智能融合感知	李树涛 中国科学院院士 长安大学教授
10:10-10:45	Digital Agriculture - Challenges and Opportunities for Automatic Control	Carlos Eduardo Pereira Chief Scientist for CEDRA Professor of UFRGS,Brazil
10:45-11:20	Distribution of zeros of quasi-polynomials of neutral type	韩清龙 中国自动化学会副理事长 澳大利亚斯威本科技大学教授
11:20-11:55	航天器智能自主控制关键技术研究与应用展望	解永春 中国自动化学会常务理事 北京控制工程研究所研究员

题目：中国自动化学会成立六十五周年回顾与展望



杨孟飞

中国科学院院士
中国自动化学会理事长
中国空间技术研究院研究员

报告人简介

博士，中国空间技术研究院研究员，博士生导师，中国科学院院士，国际宇航科学院院士，中国自动化学会理事长、会士，中国计算机学会会士。1982年毕业于西北电讯工程学院(现西安电子科技大学)获学士学位，1985年毕业于中国空间技术研究院北京控制工程研究所获硕士学位，2005年毕业于清华大学获博士学位。主要从事空间飞行器系统总体、控制系统、计算机系统的研究和开发工作。任探月工程三期探测器系统总指挥和总设计师，负责完成了嫦娥五号飞行试验器，嫦娥五号、嫦娥六号探测器的研制。

报告嘉宾简介

题目：后智能时代的智体控制与新组织智能: AI未来和未来人性化知识自动化产业



王飞跃

中国自动化学会监事长
中国科学院自动化研究所研究员

报告摘要

生成式AI快速普及之后，行业正迈入后智能时代，AI的核心形态从单点大模型转向可自主规划、协同执行的智体集群，人机关系、组织运行范式正在发生深刻变革。本报告围绕智体控制、新组织智能两大核心命题展开，辨析自主智体集群带来的管控难题、协同机制与治理边界，探讨由人、AI 智能体、知识资产共同构成的新型组织智能范式，特别是如何基于高阶现代数学范畴论及拓扑斯树立诸如PUREiP的新研究纲领，从数理上保证智业将成为可治理、可控制、可收敛的新产业。报告进一步展望 AI 演进方向，提出人性人伦化知识自动化的产业路径：不以替代人类专家为目标，而是依托智体网络实现隐性知识萃取、知识流转、知识复用与迭代，构建人机共担、价值对齐、可解释、可干预的知识生产体系。最后梳理该产业落地的关键瓶颈、技术路线与生态构建思路，为科研、智库与知识密集型组织的智能化转型提供参考。

报告人简介

1990年获美国伦塞利尔理工学院（RPI）计算机与系统工程博士学位。1990年起在美国亚利桑那大学先后任助教授、副教授和教授，机器人与自动化实验室主任，复杂系统高等研究中心主任。曾任中国科学院自动化研究所副所长、复杂系统管理与控制国家重点实验室主任；现为中国科学院自动化研究所研究员、中国自动化学会监事长、智能科学与技术学报主编。2003年起先后当选IEEE、INCOSE、IFAC、ASME、AAAS等国际学术组织Fellow。2007年获国家自然科学二等奖和ACM杰出科学家称号，2014年获IEEE诺伯特·维纳奖、2024年获得IEEE SMC Lotfi A. Zadeh开拓奖、2025年获得IEEE 交通技术奖和IEEE　智能交通系统学会终身成就奖。主要研究复杂系统、智能控制、智能机器人、无人驾驶、平行智能、平行情报、平行管理、社会计算、知识自动化等领域。

题目：具身工业AI



柴天佑

中国工程院院士
东北大学教授

报告摘要

报告从能源流与信息流的变革推动工业革命的角度，分析了自动化与人工智能技术在工业革命中的发展简史，结合复杂生产过程感知、决策与控制存在的挑战难题和AI大模型、智能体在工业中应用现状，提出了具身工业AI的发展方向；结合具身工业AI的应用案例，分析了工业人工智能为发展具身工业AI开辟了新途径，提出了具身工业AI的研发思路。

报告人简介

中国工程院院士，控制理论与控制工程专家，IEEE Life Fellow, IFAC Fellow。曾任国际自动控制联合会（IFAC）技术局成员及IFAC制造与仪表技术协调委员会主席(1996-1999)，国家自然科学基金委员会信息科学部主任（2010-2018），《自动化学报》主编。现任东北大学学术委员会主任（2011-），流程工业综合自动化国家重点实验室主任，国家冶金自动化工程技术研究中心主任。长期从事复杂工业过程控制、优化和综合自动化与智能化、基于新一代信息技术的优化决策与控制一体化工业智能系统研究。提出了多变量自适应解耦控制理论与方法，建立了生产全流程多目标动态优化决策与控制一体化理论与方法；主持研发了智能解耦控制技术及系统、智能运行反馈控制技术及系统、生产全流程智能优化控制技术及系统和综合自动化与智能化系统，并成功应用，取得了显著的社会经济效益。发表IFAC会刊和IEEE汇刊论文共计300余篇，其中1篇论文获国际控制技术顶级期刊IFAC杂志Control Engineering Practice 2011-2013 最佳论文奖。已培养博士百余名，硕士260余名。应邀在美国、英国、加拿大、日本等国举行的IFAC、IEEE国际会议上作大会特邀报告30余次。以第一完成人获国家自然科学二等奖、国家技术发明二等奖、国家科技进步二等奖共五项，省部级特等奖、一等奖十三项；获全国五一劳动奖章，2002年获何梁何利基金科学与技术进步奖，2003年获辽宁省科技功勋奖，2005年获全国先进工作者荣誉称号，2010年获第一届杨嘉墀科技奖一等奖。2007年在IEEE系统与控制联合会议上被授予控制研究杰出工业成就奖，2017年获亚洲控制协会Wook Hyun Kwon 教育奖。

题目：意识的可计算性与通用智能的能力边界



郑南宁

中国工程院院士
西安交通大学教授

报告人简介

中国工程院院士，工学博士，IEEE Life Fellow，西安交通大学教授、人工智能与机器人研究所所长、人机混合增强智能全国重点实验室主任。国际模式识别协会（IAPR）理事会成员，中国人工智能教育联席会理事长，科技部新一代人工智能战略咨询委员会专家组副组长，曾任国家高技术研究发展计划（即“863计划”）信息领域首席科学家、中国自动化学会第十、十一届理事长。郑南宁教授长期从事计算机视觉与模式识别、人工智能系统及其先进计算架构、自动驾驶等研究。

题目：Control When It Matters: Event-Driven Feedback for Intelligent, Resource-Aware Cyber-Physical Systems



Frank Allgöwer

Professor of University of Stuttgart,Germany

报告摘要

在传统控制系统中，控制动作通常按照时钟节拍触发，而不论系统当时是否真正需要干预。在智能化、互联化且资源受限的信息物理系统时代，这种刚性的周期性越来越显得没有必要。事件触发控制与自触发控制提供了一种颇具吸引力的替代方案：只在关键时刻闭合反馈回路。通过让系统自身的演化行为来决定何时进行计算与通信，这类方法能够大幅降低带宽、能耗和计算资源的占用，同时保持稳定性、安全性、约束满足和性能等基本的系统理论性质。本报告将回顾事件驱动控制的理论基础，探讨其在网络化控制系统、信息物理系统及现代自动化网络中的作用，并重点介绍新兴的跨学科机遇，包括神经形态控制（neuromorphic control）。

报告人简介

现任德国斯图加特大学系统理论与自动控制研究所所长、机械工程系教授。他目前的研究方向是发展数据驱动控制、基于优化的控制以及网络化控制的新方法。他已发表500余篇高被引论文，所获荣誉包括 George S. Axelby 杰出论文奖，国际自动控制联合会（IFAC）、欧洲控制协会和亚洲控制协会会士（Fellow），德国巴登-符腾堡州州立教学奖，以及德国研究基金会（DFG）莱布尼茨奖。Frank曾于2017—2020年担任国际自动控制联合会（IFAC）主席；2001—2015年担任Automatica期刊编辑，现任 Springer《控制与信息科学讲义》（Lecture Notes in Control and Information Science）丛书编辑。2012—2020 年，他还担任德国最重要的科研资助机构——德国研究基金会（DFG）副主席。

报告嘉宾简介

题目：列车控制技术发展历程与智能化演进



冯江华

中国工程院院士
中国自动化学会常务理事
中国中车首席科学家

报告摘要

以高铁和重载铁路为代表的轨道交通，是国民经济大动脉和国家战略安全的重要保障。报告从自动控制与智能系统视角，回顾轨道交通列车装备控制技术由机械化、电气化、自动化、数字化向智能化演进的历史脉络，阐述算力、算法与系统架构协同跃迁下的技术演进逻辑。面向智能化发展，分析轨道交通装备智能化演进路径与技术框架，以重载列车智能驾驶为典型场景，介绍关键技术突破与应用成效。展望未来，轨道交通将朝着全维度、全生命周期智能化方向持续深化，为构建现代化综合交通体系提供坚实支撑、贡献更大力量。

报告人简介

全国政协委员、中国工程院院士、中国中车首席科学家，高速列车牵引控制技术专家。工学博士学位，正高级工程师。1989年浙江大学研究生毕业后，一直在株洲电力机车研究所工作。围绕我国高速重载铁路技术发展的重大需求，开展牵引与控制等技术研究，致力解决性能可靠、系统强韧、动力高效等关键难题，打造列车装备“动力心脏”和“控制大脑”，驱动我国列车关键技术革新。通过30余年持续努力，为我国列车交流牵引与控制技术实现从无到有、国际领先、引领创新的跨越做出了贡献。

题目：多模图像智能融合感知



李树涛

中国科学院院士
长安大学教授

报告摘要

多模图像融合感知旨在协同不同平台、不同传感器的图像信息，实现对物理世界更全面、更精准、更可靠的感知，在资源调查、环境保护等国家关键战略领域具有重大应用需求。本报告将介绍多模图像融合感知技术的基本原理、典型应用以及前沿挑战难题；系统阐述多模图像稀疏表示理论、时空谱智能高分融合成像方法以及多模图像智能融合识别技术等，以及相关成果在资源调查、环境保护、灾害监测等领域的应用情况，并展望了未来研究方向和发展趋势。

报告人简介

中国科学院院士，长安大学校长，IEEE会士，中国图像图形学会副理事长、会士，中国计算机学会会士，国际数字地球学会会士。曾获国家自然科学二等奖2项、国家教学成果二等奖1项、全国创新争先奖、吴文俊人工智能杰出贡献奖、IEEE地球科学与遥感协会大卫·兰德格里伯（David Landgrebe）奖、教育奖和最高影响力论文奖等。担任Information Fusion、IEEE TGRS、中国图像图形学报等期刊编委。主要研究方向为智能信息融合感知。

报告嘉宾简介

题目：Digital Agriculture - Challenges and Opportunities for Automatic Control



Carlos Eduardo Pereira

Chief Scientist for CEDRA
Professor of UFRGS, Brazil

报告摘要

在可持续粮食生产、资源高效利用和气候韧性等迫切需求的推动下，全球农业正经历深刻的范式转变。这一转型的核心是数字农业，它为自动控制领域带来了前所未有的挑战与机遇。本主旨报告将探讨先进控制系统工程如何弥合传统农业实践与完全自主、数据驱动的农业生态系统之间的鸿沟。报告将讨论自动控制、物联网、边缘计算和信息物理系统如何应对现代农业中的瓶颈问题，从处理高度非线性的环境动态，到管理去中心化的多智能体架构。

报告人简介

现任巴西南里奥格兰德联邦大学（UFRGS）自动化工程教授，并担任南里奥格兰德州国家工业学习服务中心（SENAI-RS）EMBRAPII　数字农业能力中心（CEDRA）首席科学家。他是国际自动控制联合会（IFAC）顾问，2020—2026年任IFAC技术活动副主席，同时是巴西工程院院士。2015—2023年，他担任巴西工业创新机构 EMBRAPII 运营总监，参照德国弗劳恩霍夫协会的运营模式，负责在巴西组建并运营由96家应用研究机构组成的网络。他现任Control Engineering Practice和Annual Reviews in Control期刊副主编，并自IFAC Journal of Systems and Control创刊起至 2025 年担任主编。上述期刊均为 IFAC 会刊，由爱思唯尔（Elsevier）出版。Pereira 教授已指导 50 余名博士和硕士研究生，其中多人在学术界和创新型企业担任要职，包括巴西国家石油公司（Petrobras）、巴西航空工业公司（Embraer）、菲亚特克莱斯勒（FCA）、戴姆勒-奔驰研究院、劳伦斯伯克利国家实验室、西门子、蔡司研究实验室、ABB 研究实验室、微软研究院、Meta 等。

题目：Distribution of zeros of quasi-polynomials of neutral type



韩清龙

中国自动化学会副理事长
澳大利亚斯威本科技大学教授

报告摘要

In this Keynote Talk, we first introduce several criteria that are proposed for the distribution of zeros of quasi-polynomials of neutral type with complex coefficients. Quasi-polynomials with complex coefficients play an important role in applications, such as consensus of multi-agent systems with a directed network topology. Compared with Pontryagin's results, the derived criteria can be numerically implemented because the interval of the frequency for analyzing the behavior of the quasi-polynomial can be determined. Then we provide some Hurwitz stability criteria to judge whether all the roots of the quasi-polynomials are in the open left-half complex plane. These Hurwitz stability criteria can be employed to analyze the stability of linear time-invariant systems with commensurate delays. On the one hand, the criteria derived are general since quasi-polynomials of retarded type and quasi-polynomials with real coefficients are their special cases. On the other hand, the conditions in Hurwitz stability criteria are all necessary and sufficient. As a special case, we present several criteria for the distribution of zeros of the quasi-polynomials with real coefficients. Finally, we apply the proposed criteria to consensus protocol design of multi-agent systems multi-agent systems using delayed state information.

报告人简介

教授，目前担任中国自动化学会副理事长，亚洲控制协会候任主席，IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica主编(Editor-in-Chief)。Member of the Academia Europaea (The Academy of Europe)(欧洲科学院院士)，IEEE Fellow（电气电子工程师协会会士），IFAC Fellow (国际自动控制联合会会士)，ACA Fellow （亚洲控制协会会士），Honorary IEAust Fellow（澳大利亚工程师协会荣誉会士)，CAA Fellow（中国自动化学会会士），现为澳大利亚墨尔本斯威本科技大学副校长和杰出教授。韩清龙教荣获2024年IEEE尤金·米特尔曼成就奖（IEEE Dr.-Ing. Eugene Mittelmann Achievement Award），2024年度中国自动化学会科技成就奖（个人），2021年度诺伯特·维纳奖（Norbert Wiener Award），2021年度M. A. Sargent Medal，2019年及2020年澳大利亚科研终身成就奖（《澳大利亚人报》评选），是工程与计算机类奖项的5名获奖人之一，入选Clarivate工程及计算机两个领域“高被引科学家”。

题目：航天器智能自主控制关键技术研究与应用展望



解永春

中国自动化学会常务理事
北京控制工程研究所研究员

报告摘要

随着航天器数量激增、任务种类丰富复杂、活动范围扩大，亟需提升航天器控制系统功能性能，提高自主性和对强不确定性的应对能力，航天器智能自主控制已成为主要技术解决途径。本报告以中国载人航天工程和月球探测任务中的交会对接为工程背景，从“自主感知、分层规划、精确控制”三个技术维度，系统探讨空间智能自主控制在实际工程应用中面临的关键理论和技术挑战、创新性解决方案及其工程实施效果。报告首先聚焦自主交会对接核心技术难题，深入阐述三大技术突破：1）智能自主GNC一体化架构；2）分层规划与多变量协调制导；3）黄金分割相平面自适应控制。其次，针对基于学习的人工智能方法在空间操作中的应用，重点探讨三大创新方向：1）空间目标智能感知；2）面向复杂任务的智能规划；3）精细操作稳定控制。作为重要研究方向，报告从顶层任务规划角度，介绍基于锚点设定的复杂飞行任务规划方法，系统阐述基于相对运动关系的航天器智能自主控制的技术体系。最后，基于当前技术发展态势，报告对空间智能自主控制技术的未来发展方向进行前瞻性展望，包括人工智能与航天器控制的深度融合、自主决策能力的提升等前沿领域。本报告不仅总结了中国在空间交会对接技术领域的重要突破，也为后续载人登月、深空探测等重大工程提供了技术发展路线参考。

报告人简介

中国自动化学会常务理事，研究员，博士生导师，现任北京控制工程研究所科技委主任、空间交会对接领域技术首席，中国空间技术研究院资深首席研究员，天津市微低重力环境模拟重点实验室主任。学术任职包括国际自动控制联合会航空航天技术委员会副主席，国际宇航科学院通讯院士，《空间控制技术与应用（中英文）》执行主编。长期从事航天器智能自主控制理论方法研究，创建并带领我国空间交会对接控制创新团队，系统性地突破了自动、手动及自主快速交会对接关键技术，提出了全天时多模式复杂场景自主交会对接精确控制理论方法，已成功应用于我国载人飞船、货运飞船及嫦娥月球探测器等40次空间交会对接任务，并创造了2小时全自主快速交会对接世界纪录。荣获国家技术发明二等奖1项、省部级科技一等奖7项；出版学术著作5部，发表高水平学术论文180篇，获授权发明专利90件。获得第四届全国创新争先奖、全国三八红旗手、中央企业优秀科技领军人才、中国载人航天工程突出贡献者、中国航天科技集团航天杰出贡献奖、杨家墀科技奖一等奖、WIPO最佳女性发明奖，享受国务院政府特殊津贴。作为团队带头人，2025年荣获CAA科技成就奖（团队奖）。

平行会议

2026

中国自动化大会

CHINA AUTOMATION CONGRESS

平行会议

平行会议：复杂环境下智能系统的感知、决策与控制

会议主席： 赵延龙 / 中国自动化学会副理事长、中国科学院数学与系统科学研究院研究员
薛文超 / 中国科学院数学与系统科学研究院研究员
郭　金 / 北京科技大学教授

会议时间： 10月30日 13:30-17:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层101

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	机电系统建模、分析及安全抗干扰控制研究进展	李世华
14:00-14:30	多模态空间感知与具身智能技术	殷绪成
14:30-15:00	Direct closed-loop data-driven design for LQ control with unknown dynamics	游科友
15:30-16:00	有限激励条件下的自适应参数估计	那　靖
16:00-16:30	无人系统自主导航与协同导航	张勇刚
16:30-17:00	无人系统安全运动控制与空地协同操作	李鸿一

平行会议：网联具身智能

会议主席： 程　翔 / 中国自动化学会常务理事、北京大学博雅特聘教授
张荣庆 / 香港科技大学（广州）长聘副教授

会议时间： 10月30日 13:30-16:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层102

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	新型变胞无人平台自主智能语义协同	方　浩
14:00-14:30	多模态大模型驱动的智能体	嘉　宾
14:30-15:00	基于5G专网和卫星传输的具身智能网联应用实践	沈朝阳
15:00-15:30	无人机赋能低空经济：从陆空两栖无人机到无人机集群	缪志强
15:30-16:00	面向通用具身智能的实时三维视觉感知	范　睿
16:00-16:30	人工智能驱动下的导航规划-从单机决策到多机协同	刘　畅

平行会议：世界模型驱动的自主策略学习

会议主席： 薛建儒 / 中国自动化学会理事、西安交通大学教授
房建武 / 西安交通大学特聘研究员

会议时间： 10月30日 14:00-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层103

时间	报告题目	报告人
14:00-14:30	通向泛在具身智能之路：物理原生智能的技术体系与发展路径	李升波
14:30-15:00	具身世界模型：原理、方法与应用	张 辉
15:00-15:30	通用认知世界模型	鲁继文
15:30-16:00	基于学习的人形机器人运动控制研究与进展	张 伟
16:00-16:30	高效世界模型构建及推理	王 钢
16:30-17:00	模拟与预测：面向多模态智能系统的世界模型	魏 平
17:00-17:30	4D世界模型基础设施构建	陈 溥

平行会议：具身智能与服务机器人

会议主席： 赵新刚 / 中国自动化学会理事、中国科学院沈阳自动化研究所研究员
韩　志 / 中国科学院沈阳自动化研究所研究员

会议时间： 10月30日 14:00-17:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层105

时间	报告题目	报告人
14:00-14:30	脑机智能与脑机安全	孔万增
14:00-15:00	面向有色金属铸锭的机器人控制与应用	刘暾东
15:00-15:30	面向自主科研实验室的智能机器人	尚伟伟
15:30-16:00	AI交叉医学的初步探索：多模态智能内窥镜系统	张鼎文
16:00-16:30	面向深腔受限环境的刚柔软耦合连续体机器人设计与关键技术	陈　锐
16:30-17:00	面向复杂工业部件表面缺陷的机器人智能检测技术及应用	刘　敏

平行会议：复杂工业系统生产状态监控与智能协同优化

会议主席： 李少远 / 中国自动化学会特聘顾问、上海交通大学教授

会议时间： 10月30日 13:30-16:50

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层106

时间	报告题目	报告人
13:30-14:10	面向生产状态监控的工业大数据可视分析	丁进良
14:10-14:50	先验概率增强的Hotelling T2指标及其在过程监测中的应用	王友清
14:50-15:30	复杂铜电解过程多能耦合建模与智能协同优化	王雅琳
15:30-16:10	复杂工业系统智能决策与协同控制	邹媛媛
16:10-16:50	面向聚合反应过程的数据驱动优化调控	卢静宜

平行会议：集群智能前沿技术

会议主席： 赵志良 / 中北大学教授
宗小峰 / 中国地质大学（武汉）教授
薛文超 / 中国科学院数学与系统科学研究院研究员

会议时间： 10月30日 13:30-16:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层107

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	博弈智能理论与场景应用	虞文武
14:00-14:30	Fully Distributed and Attack-ImmuneControl by Time-Varying Feedback	周　彬
14:30-15:00	集群飞行器具身容错机制探索:控制、优化与进化	杨　浩
15:00-15:30	多智能体系统的智能状态区间观测与协同一致性控制	苏厚胜
15:30-16:00	AI赋能风光氢储低碳能源系统智能优化调控	和望利
16:00-16:30	从环境认知到物理交互:网联无人系统安全控制	周　琪

平行会议：人工智能赋能高端装备制造

会议主席： 程　骋 / 华中科技大学副教授
杨　涛 / 中国自动化学会理事、东北大学教授
袁烨华 / 华中科技大学教授

会议时间： 10月30日 14:00-17:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层201

时间	报告题目	报告人
14:00-14:30	动态云环境下无人集群多任务大模型融合与协同控制研究	夏元清
14:30-15:00	证据驱动的高端装备智能诊断——后验引导的证据搜索与可审计根因推理	赵春晖
15:00-15:30	弱信息无人系统的定位估计与编队控制	严怀成
15:30-16:00	家电产品回收拆解再利用全流程管控	韩红桂
16:00-16:30	群体具身智能系统分布式优化与博弈	温广辉
16:30-17:00	面向工业人工智能赋能装备制造的新型控制器研究	李　栋

平行会议：IEEE Fellow 前沿对话：智能系统与自动化的共性挑战与未来趋势

会议主席： 梁　静 / 河南工学院、郑州大学教授
张纪峰 / 中原工学院教授、中国科学院数学院研究员

会议时间： 10月30日 14:00-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层202

时间	报告题目	报告人
14:00-14:30	OCP优化方法及应用	张焕水
14:30-15:00	网络化集群的高效瓦解与韧性增强	张海涛
15:00-15:30	机器人仿人控制与技能学习	杨辰光
15:30-16:00	智能交通系统车路云一体化云控制数字孪生关键理论与技术	夏元清
16:00-16:30	通用具身智能大脑	鲁继文
16:30-17:30	圆桌讨论	

平行会议：2026年度CAA博士学术交流会

会议主席： 赵玉新 / 中国自动化学会理事、哈尔滨工程大学
李鸿儒 / 中国自动化学会理事、东北大学教授

会议时间： 10月30日 08:00-18:40

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层301

时间	报告题目	报告人
08:10-08:21	多模态图像分割：可靠融合与高效协同建模	鲍柳昕
08:21-08:32	复杂数据环境下可信特征选择的结构建模与协同优化方法研究	包寅寅
08:32-08:43	面向仿生航向估计的圆周变分贝叶斯强跟踪滤波算法	陈昆伦
08:43-08:54	虚实融合下自主水面艇旋转目标的多认知视觉感知方法	陈　乐
08:54-09:05	含波浪能转换装置的海上浮式平台系统建模及多目标协同优化控制	陈思宇
09:05-09:16	通信约束下离散时间网络化控制系统的稳定性与控制	陈文虎
09:16-09:27	姿态运动学辅助的无人机时变航磁补偿方法	董　浩
09:27-09:38	基于观点——运动双层网络的应急疏散策略研究	董江林
09:38-09:49	面向质量指标呈分布式的化工过程软测量建模方法	郭威威
09:49-10:00	脉冲微分博弈的稳定性分析与均衡解研究	奂明辰
10:10-10:21	网络诱导时延下遥操作系统人机共享控制策略研究	姜慧欣
10:21-10:32	基于twistors与全驱系统方法的航天器姿轨一体化控制研究	金东焱

时间	报告题目	报告人
10:32–10:43	面向随机突发任务的巨型卫星星座星群资源自主协同重配置	旷　建
10:43–10:54	智能体网络中基于强化学习的计算资源定价博弈研究	赖丙坤
10:54–11:05	面向视觉语言动作模型的机器人动作序列预测与生成研究	李大冲
11:05–11:16	基于监督观测的机器人状态估计与不确定性学习方法研究	李昊颖
11:16–11:27	复杂系统的数据驱动最优控制研究	刘轶群
11:27–11:38	开放系统收敛性理论	刘宇轩
11:38–11:49	温故知新:强化学习策略增量复用驱动的大语言模型高效后训练	刘泽垣
11:49–12:00	复杂环境下车辆状态的滚动时域估计方法及应用	路海宽
13:00–13:11	传感器数据缺失场景下的GNSS欺骗检测	钱　振
13:11–13:22	面向多目标任务的无人艇集群分布式智能协同控制	任剑翔
13:22–13:33	多解旅行商问题的进化优化方法研究	申娱溪
13:33–13:44	面向时变人类驾驶行为的混合交通自适应博弈交互控制	孙萌鸽
13:44–13:55	城市污水处理过程出水水质鲁棒检测方法与应用	唐泽诚
13:55–14:06	基于大模型的软测量建模方法研究	童　硕
14:06–14:17	仿生机器人的可编程刚度调控、多模态运动与本体感知	王　博
14:17–14:28	面向时变凸优化与非凸优化的神经动力学建模	王巨亮
14:28–14:39	动态无线电能传输网络的参数辨识与路径优化研究	王晓敏
14:39–14:50	面向RGV的自适应轨迹预测:一种物理先验智能动态算法	王雪倩
14:50–15:01	面向机器人感知与操作的时序建模:从时空场景表征到历史事件理解	王　毅

平行会议

时间	报告题目	报告人
15:01–15:12	复杂约束下多飞行器分布式快速分配与冲突消解方法研究	王一鸣
15:12–15:23	多自动驾驶车辆系统自适应事件触发编队控制	王子鸣
15:23–15:34	复杂条件下扑翼飞行器的测试分析与容错控制研究	文全齐
15:34–15:45	面向信息物理系统安全的数据加密与异常监测一体化方法研究	吴诗梦
15:55–16:06	面向医疗机器人与人机交互的智能感知技术	向平宇
16:06–16:17	面向复杂水下环境的动态重力测量方法研究	谢芸芸
16:17–16:28	随机动态系统的概率预测:一个上界，一个下界，和中间的空间	徐　韬
16:28–16:39	基于期望性能的机器人状态吸引控制及应用	杨耀雨
16:39–16:50	偏微分多智能体系统的安全控制研究	訾文广
16:50–17:01	面向航空制造场景的机器人精准控制方法研究	曾丹平
17:01–17:12	卫导拒止下无人机集群协同导航	张建强
17:12–17:23	通信受限网络化系统的控制方法研究	张琼文
17:23–17:34	人工智能驱动的区域风场精细化重建与预测	张宗伟
17:34–17:45	面向狭窄环境移动机器人避障的鲁棒模型预测控制与可达性引导规划	赵芳娇
17:45–17:56	面向复杂关系网络的无监督智能分析:从单关系表征到多关系协同	赵天祥
17:56–18:07	面向视觉识别的深度域自适应方法研究	周　博
18:07–18:18	求解范数诱导不确定集下鲁棒优化问题的单层递归神经网络	周珂莹
18:18–18:29	面向强机动目标的三维覆盖协同制导方法研究	周斯腾
18:29–18:40	机器人语义建图与场景理解	朱思汀

平行会议：控制美哉 美哉控制——助力科技女性成长，勇立时代发展潮头

会议主席： 阳春华 / 中国自动化学会副理事长、中南大学教授
赵春晖 / 浙江大学教授

会议时间： 10月30日 14:00-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层302

时间	报告题目	报告人
14:00-14:10	致辞	
14:10-14:35	从无到有，从有到优:空间交会对接自主控制创新团队成长之路	解永春
14:35-15:00	认知启发的自动驾驶感知与决策系统	马惠敏
15:00-15:25	脑启发的高效感知、学习与决策	邬　霞
15:25-15:50	饱和集群系统的分布式全局协同控制:从同质到异质&从对称到非对称	王晓玲
15:50-16:15	离散状态耦合网络的降阶理论与智能控制	林　琳
16:15-16:40	机理引导的烧结过程多模态软测量方法研究	张瀚文
16:40-17:00	新委员增选	
17:00-17:30	讨论互动环节	

平行会议：物理智能与高端制造

会议主席： 楼云江 / 哈尔滨工业大学（深圳）教授

会议时间： 10月30日 14:00-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层303

时间	报告题目	报告人
14:00-14:30	触觉感知与工业物理智能	楼云江
14:30-15:00	AI发展对半导体运动控制系统的要求与固高全互联解决方案	黄廉真
15:00-15:30	自主机器人感控通算智能协同关键技术及应用	谈继勇
15:30-16:00	触觉多模态物理操作模型	原玮浩
16:00-16:30	具身智能硬件中的模块化设计	廖铉泓
16:30-17:00	力学智能超材料	陈洋洋
17:00-17:30	自由交流	

平行会议：检测与具身感知技术

会议主席： 赵　勇 / 东北大学教授

会议时间： 10月30日 13:30-18:10

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层305

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	微纳半导体气体传感器与机器人嗅觉感知方法	孟凡利
14:00-14:30	面向仿生嗅觉的气体传感器构筑	孙　鹏
14:30-14:50	面向半导体制造的机器人跨尺度敏捷作业技术	宋　博
14:50-15:10	全天候机器人视觉	田建东
15:10-15:30	智能微传感器非线性效应建模与可靠性分析	耿　航
15:30-15:50	面向近距离交互的机器人具身触觉感知与交互研究	周艳敏
15:50-16:10	复杂构件机器人三维视觉检测方法及应用	谢　核
16:10-16:30	新型数字化生物传感技术	杨玉婷
16:30-16:50	量子增强检测与智能感知	宋鹏涛
16:50-17:10	红外弱小目标智能化感知与检测技术	马天磊
17:10-17:30	任务驱动的机器人环境检测与具身感知	张　营
17:30-17:50	具身感知及应用	何传涛
17:50-18:10	AI驱动的精密光谱技术及应用	余浩洋

平行会议：智能体驱动的智慧教育创新

会议主席： 王万良 / 中国自动化学会理事、深圳理工大学教授

会议时间： 10月30日 13:40-17:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层306

时间	报告题目	报告人
13:40-14:05	智慧教育创新的技术难题及教育追问	曹培杰
14:05-14:30	融合认知测量工具的教育智能体构建与应用探索	黄振亚
14:30-14:55	未来Agent系统中分层意图发现和构建	田　锋
14:55-15:20	面向教育智能体自主闭环的关键能力:结构化感知、学习诊断与决策交互	周东岱
15:20-15:45	AI4ES之教育模拟器	孙建文
15:45-16:10	大语言模型支持下的认知建模与对话辅导创新实践	陈静远
16:10-16:35	基于多智能体交互的课堂教学模式探索	宋　宇
16:35-17:00	科研知识服务的智能化应用探索	伍大勇

平行会议：能源互联系统的最优控制与安全运行

会议主席： 张化光 / 中国自动化学会理事、东北大学教授
孙秋野 / 沈阳工业大学教授

会议时间： 10月30日 13:30-16:50

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层307

时间	报告题目	报告人
13:30-14:10	能源互联网协同最优控制与安全运行	张化光
14:10-14:50	破解能源不可能三角——工程博弈论视角	梅生伟
14:50-15:30	电力电子化电力系统自同步控制	粟　梅
15:30-16:10	新能源电力系统的安全运行控制	房　方
16:10-16:50	含氢综合能源系统的优化控制与调度	杨　博

平行会议：智能制造装备与移动操作机器人技术

会议主席： 于海斌 / 中国工程院院士、中国科学院沈阳自动化研究所研究员
梅雪松 / 西安交通大学教授

会议时间： 10月30日 13:30-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层308

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	高端装备装配过程数字李生及优化调控	王军义
14:00-14:30	复杂构件内外轮廓扫描技术及应用	侯东祥
14:30-15:00	面向精密搬运场景的复合移动机器人核心动力组件的研究与应用	胡振邦
15:00-15:30	具身智能机器人热管理研究	徐　俊
15:30-16:00	新型物理储能装备运行态势感知与智能调控技术	章　云
16:00-16:30	极端深海环境下的矿产资源智能视觉识别与评估	杨　旭
16:30-17:00	融合机理模型与神经网络的横向扩缩套准误差智能控制技术	刘善慧
17:00-17:30	复杂高危场景机器人智能巡检操作关键技术及应用	施　虎

平行会议：智能自动化系统

会议主席： 刘华平 / 中国自动化学会理事、清华大学教授
郭　迪 / 北京邮电大学教授

会议时间： 10月30日 14:00-16:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层309

时间	报告题目	报告人
14:00-14:30	大规模智能物流机器人集群协同与创新应用	李洪波
14:30-15:00	复杂人机环境下的智能自动化:世界价值模型与服务决策	段炎彪
15:00-15:30	AI触觉传感的模型建构和应用方向	侯广东
15:30-16:00	物理AI驱动的物流革命	张天雷
16:00-16:30	新能源智能农机的挑战与实践	韩　威

平行会议：AI赋能：控制、感知与工程实践

会议主席： 吴宏鑫 / 中国科学院院士

会议时间： 10月30日 13:30-17:20

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层310

时间	报告题目	报告人
13:30-13:40	会议开场	
13:40-14:00	多领域数字孪生模型驱动的控制系统设计开发软件平台	王文海
14:00-14:20	多机器人系统智能控制	吴元清
14:20-14:40	复杂系统可控性边界刻画与AI协同控制探讨	秦　林
14:50-15:10	AI赋能的X射线CT智能成像与分析	赵　星
15:10-15:30	虚实数字孪生:支撑智能体决策的世界模型	周　忠
15:30-15:50	脑机接口(BCI)中无创电磁神经调控的精准性	霍小林
16:00-16:20	大规模星座智能健康管理技术	刘成瑞
16:20-16:40	工业控制系统智能化发展趋势和实践	朱毅明
16:40-17:00	煤制烯烃智能工厂标准化体系的研究与应用	王　林
17:00-17:20	大视域视觉位姿测量关键技术及应用	吴　昊

平行会议：大数据驱动的复杂系统智能感知、自主控制与优化

会议主席： 杨　涛 / 东北大学教授
刘　强 / 东北大学教授
张晋熙 / 东北大学教授

会议时间： 10月30日 13:30-16:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层311

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	城市污水处理运行过程智能优化控制	韩红桂
14:00-14:30	复杂异步网络化系统分析与协同	肖　峰
14:30-15:00	基于进化计算的自动特征与模型学习	毕　莹
15:00-15:30	智能体驱动的复杂工业软件智能开发技术	石　琳
15:30-16:00	复杂环境下北斗融合多源传感器的轨道交通可信定位关键技术	刘　江
16:00-16:30	海洋无人集群敏捷协同与智能控制技术	刘　禄

平行会议：从数字域到物理域：大模型多智能体系统与复杂物理智能系统

会议主席： 丁立中 / 北京理工大学教授
李润梅 / 北京交通大学教授

会议时间： 10月30日 13:30-17:20

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层312

时间	报告题目	报告人
13:30-14:05	工业智能与系统集成的机遇、挑战与发展方向	宋士吉
14:05-14:40	脉冲神经网络在智能感知中的应用	胡卫明
14:40-15:15	面向复杂系统的自适应通用群体智能	吴文峻
15:35-16:10	车路云交通感知与优化调控	蔡伯根
16:10-16:45	图数据智能体	石　川
16:45-17:20	去中心化自组织神经计算:介观尺度视角下的神经社群表达、通讯与协作	王树徽

平行会议：期刊主编面对面

会议主席： 王飞跃 / 中国自动化学会监事长、中国科学院自动化研究所研究员

会议时间： 10月30日 14:00-16:00

会议地点： 北京首都国际会展中心大酒店二层 多功能A

时间	报告题目	报告人
14:00-14:20	会议主席开场：知识自动化世界智侬画——第三代出版的本质与意义	
14:20-14:40	人工智能发展新时期高水平国内期刊建设的思考	桂卫华
14:40-15:00	恪守学术规范，凸显原创贡献:IEEETNNLS高质量投稿与录用核心准则报告(主编视角)	宋永端
15:00-15:20	Introduction of IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica	韩清龙
15:20-15:40	AI时代的论文与期刊重构:IEEE智能交通系统杂志介绍及发展	吕宜生
15:40-16:00	《控制工程》期刊介绍	卢绍文

平行会议

平行会议：智体控制与智体自动化：迈向智体流程、智体组织与智体社会

会议主席： 孙富春 / 中国自动化学会监事、清华大学教授
王大轶 / 中国自动化学会副秘书长、 中国空间技术研究院研究员
张　慧 / 北京交通大学副教授、中国科协青年托举人才

会议时间： 10月31日 16:00-18:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层101

时间	报告题目	报告人
16:00-16:05	会议开场	
16:05-16:25	开放环境下自演化图增强大模型技术	王睿杰
16:25-16:45	实时数字人生成方法	李伟凯
16:45-17:05	平行智能出版:面向AI的科学知识生产、持续验证与可信数据基础设施	Wendy Ding
17:05-17:25	人工智能赋能安全研究	杨　伊
17:25-17:45	基于大模型语义引导的多无人艇风险敏感自主导航方法	孔诗涵
17:45-18:00	智业时代的学术组织与学术出版:迈向5A的智体治理与可持续性发展	王飞跃

平行会议：服务航天七十载 树立辉煌里程碑

会议主席： 李　永 / 北京控制工程研究所研究员

会议时间： 10月31日 13:30-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层102

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	航天器控制系统技术演进与未来发展思考	李　永
14:00-14:30	医疗机器人的人机交互控制与安全	侯增广
14:30-15:00	我国载人飞船的技术发展与GNC的贡献	马晓兵
15:00-15:30	从视觉到触觉，空间环境感知范式的新发展	张　涛
15:30-16:00	“智”赋全程:人工智能驱动空间电推进全过程能力重构	汤海滨
16:00-16:30	可重复使用空间科学实验平台飞行控制技术研究	史晓宁
16:30-17:30	交流研讨	

平行会议：数智领航 创新未来

会议主席： 桂卫华 / 中国工程院院士、中南大学教授

会议时间： 10月31日 14:00-16:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层106

时间	报告题目	报告人
14:00-14:30	柔性制造车间智能生产技术	赵　飞
14:30-15:00	端侧AI提升高端装备运行效能	刘　东
15:00-15:30	多源视觉协同的红外热成像测温方法及应用	潘　冬
15:30-16:00	热连轧自动轧钢技术现状与发展趋势探索	朱庆华
16:00-16:30	炼铁过程非平稳故障诊断的方法创新与实践	楼嗣威

平行会议：Agentic Transportation

会议主席： 吕宜生 / 中国自动化学会副秘书长、中国科学院自动化研究所研究员
王志建 / 北方工业大学教授

会议时间： 10月31日 13:30-16:50

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层107

时间	报告题目	报告人
13:30-13:55	空中地面交通跨域协同运行优化与控制	郭　戈
13:55-14:20	人工智能与自动驾驶/车路协同时代下的车辆跟驰行为建模	李　力
14:20-14:45	低空运行安全防控	杜文博
14:45-15:10	自动驾驶滚动时域扩散轨迹规划	高炳钊
15:10-15:35	高速公路检养智能融合与动态评定关键技术研究	刘小明
15:35-16:00	露天矿无人驾驶技术研究与应用	艾云峰
16:00-16:25	多模态三维感知计算:模型、仿真与重建	王坤峰
16:25-16:50	构建递归自我改进的自主交通智能体	戴星原

平行会议：具身智能与移动机器人前沿技术

会议主席： 秦家虎 / 中国自动化学会副秘书长、中国科学技术大学教授
刘轻尘 / 中国科学技术大学教授
李　曼 / 中国科学技术大学副研究员

会议时间： 10月31日 13:30-17:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层201

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	具身智能赋能的移动机器人自主导航	杨　明
14:00-14:30	面向低空具身智能体的多模态感知与自主决策	俞　俊
14:30-15:00	足式机器人感知控制行为技术研究	朱秋国
15:00-15:30	智能医学超声机器人	黄　高
15:30-16:00	医疗具身智能技术在手术机器人自主操作中的创新与挑战	窦　琪
16:00-16:30	机器人操作:从亚马逊机器人挑战到VLA	王　越
16:30-17:00	迈向空中具身智能:从平台设计、感知到自主导航	张　富

平行会议：具身智能系统自主进化关键技术

会议主席： 李　骏 / 中国工程院院士、清华大学教授
陈　虹 / 中国自动化学会副理事长、同济大学教授

会议时间： 10月31日 13:30-16:55

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层202

时间	报告题目	报告人
13:30-14:05	柔性手术机器人的具身感知方法	刘　浩
14:05-14:40	面向复杂环境的机器人自主导航与移动操作	秦家虎
14:40-15:15	多源融合无人机智能视觉目标探测	刘准釙
15:45-16:20	从参数自进化到知识自进化的工业时序语义理解与文本生成	赵春晖
16:20-16:55	气象栅格物理先验与动态可信反馈双向耦合的低空目标多假设跟踪方法	葛泉波

平行会议：具身智能与电力数智化

会议主席： 张　辉 / 中国自动化学会常务理事、湖南大学教授
曹一家 / 深圳大学教授

会议时间： 10月31日 14:00-17:20

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层203

时间	报告题目	报告人
14:00-14:25	具身智能电力工控系统架构设计与实践	岳　东
14:25-14:50	解耦对齐、融合进化——具身智能人形机器人多场景应用的关键技术与实践	熊　蓉
14:50-15:15	智能无人系统技术及其电力巡检应用	严怀成
15:15-15:40	水下敷缆作业机器人关键技术	王　宇
15:40-16:05	智能为什么一定要具身	丁　宁
16:05-16:30	电力机器人技术研究与应用	郭　锐
16:30-16:55	具身智能技术及其在电力系统中的应用	谈元鹏
16:55-17:20	电力具身智能技术及其应用	赵振兵

平行会议：具身感知与智能控制

会议主席： 丛　杨 / 华南理工大学教授

会议时间： 10月31日 13:30-17:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层205

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	活体细胞显微操作机器人具身感知与操作技术	赵　新
14:00-14:30	基于场景认知的具身导航与移动操作	蒋树强
14:30-15:00	基于芯片集成光学微腔的光量子传感器	张　靖
15:00-15:30	主动式人机物理交互机器人	付成龙
15:30-16:00	群体智能涌现与控制	李阿明
16:00-16:30	面向精准医疗的磁驱动微型机器人	徐天添
16:30-17:00	智能检测机器人:医工应用探索	刘行健

平行会议：具身智能与共融机器人技术

会议主席： 韩　志 / 中国科学院沈阳自动化研究所研究员
程　洪 / 电子科技大学教授

会议时间： 10月31日 13:30-18:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层206

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	多模态智能的范式演进:从离身感知到具身认知	韩军功
14:00-14:30	多模态大模型驱动的智能体	聂礼强
14:30-15:00	面向低速智能无人车的感知与决策方法	王　栋
15:00-15:30	深度强化学习多目标决策	罗　彪
15:30-16:00	面向介入脑机长效安全的细胞群体智能调控与血管界面内皮化关键理论与技术	孙佳月
16:00-16:30	数据驱动的航空发动机模型预测控制	刘坤志
16:30-17:00	类生命机器人驱动理论与技术研究	张　闯
17:00-17:30	面向在轨服务与月面探测的空间机器人智能操控技术	刘　星
17:30-18:00	先进国产化机器人电子架构解决方案	郭丽萍

平行会议：具身智能与空间计算

会议主席： 徐　雍 / 广东工业大学教授
李攀硕 / 广东工业大学教授

会议时间： 10月31日 13:30-16:50

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层207

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	AI赋能的月球北斗卫星导航定位新技术	谢胜利
14:00-14:30	复杂海洋环境自主水下机器人轨迹规划与跟踪控制	陈　云
14:30-15:00	思源多模态科学具身智能体	纪荣嵘
15:20-15:50	机器人视觉导航与操作	王贺升
15:50-16:20	从三维世界认知到复杂物理执行	白　翔
16:20-16:50	Building Interpretable HumanHealth Diagnosis Models with Medical Data:Principles and Mechanisms	尹　珅

平行会议：复杂系统智能运维与安全诊断

会议主席： 王雅琳 / 中南大学教授
冒泽慧 / 南京航空航天大学教授

会议时间： 10月31日 13:30-16:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层301

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	集群无人系统智能故障诊断、自主决策与容错控制技术	冒泽慧
14:00-14:30	过程工业的迁移学习软测量方法	刘　毅
14:30-15:00	复杂动态系统分布式安全诊断与弹性调控	李琳琳
15:00-15:30	从多模态大模型到流程工业过程操作决策智能体	尚　超
15:30-16:00	基于图模型和深度学习的运行状态评价与安全调控方法研究	褚　菲
16:00-16:30	基于典型相关残差差异分析的根因分析方法	陈志文

平行会议：智慧矿山无人运输与智能管控

会议主席： 桂　瑰 / 中南大学教授

会议时间： 10月31日 13:30-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层302

时间	报告题目	报告人
13:30-14:05	矿山极端工况鲁棒环境感知:特征退化空间下的建图、定位与检测	赵于前
14:05-14:40	非结构化场景无人驾驶建图与规划	王亚飞
14:40-15:15	面向地下矿区复杂环境的智能车辆关键技术与应用	陈志军
15:45-16:20	从单车智能到群体智能:露天矿山无人运输关键技术迭代与规模化实践	林　巧
16:20-16:55	露天矿视觉与点云感知:优势、局限与融合	陈　龙
16:55-17:30	露天矿无人驾驶运输关键技术与应用	余贵珍

平行会议：具身智能控制与可信AI

会议主席： 徐胜元 / 中国自动化学会理事、南京理工大学教授
马　倩 / 南京理工大学教授

会议时间： 10月31日 13:30-17:10

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层303

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	自进化式具身视觉-语言导航智能体	徐常胜
14:00-14:30	智能生成式实时广域频谱态势认知技术	宋令阳
14:30-15:00	世界模型驱动的云端一体具身智能	田永鸿
15:00-15:30	可信AI与教育行业应用	黄　华
15:40-16:10	面向流程工业生产的具身智能:软件底座、智能体与控制应用	杨　博
16:10-16:40	深空无人探测系统智能感知技术	张天柱
16:40-17:10	密码学与可信AI	孙思维

平行会议：复杂系统控制与智能协同

会议主席： 沈　毅 / 哈尔滨工业大学教授

会议时间： 10月31日 13:30-17:35

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层305

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	"智"、"变"对反无系统发展的启示	张　迪
14:05-14:35	无人飞行器集群协同围捕研究进展与科学问题	王蒙一
14:40-15:10	多智能体分布式轨迹规划新进展	李忠奎
15:20-15:50	复杂约束下航天器集群安全协同控制进展与思考	胡庆雷
15:55-16:25	制导炮弹发展趋势与协同快速打击关键技术研究	林德福
16:30-17:00	面向天基星座动态拦截威胁的自主突防规划研究	孟中杰
17:05-17:35	面向目标机动能力覆盖的多飞行器协同制导技术进展与思考	杨宝庆

平行会议：“人-机-环”智能无人系统

会议主席： 吴美平 / 中国自动化学会常务理事、国防科技大学教授

会议时间： 10月31日 13:30-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层306

时间	报告题目	报告人
13:30-14:30	新一代人工智能的发展趋势	刘　伟
14:30-15:10	智能越野机器人的思考能力	苏　波
15:10-15:40	安全可信人机协作行为策略学习方法探索	薛建儒
16:00-16:30	“人-机-环"融合的智能无人系统数字测评技术	张礼廉
16:30-17:00	面向复杂环境的多传感器融合环境感知与建模	张云洲
17:00-17:30	水下机器人技术应用	张红良

平行会议：电子固废资源化数智化转型

会议主席： 韩红桂 / 北京工业大学教授
李方昱 / 北京工业大学教授

会议时间： 10月31日 14:00-16:50

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层307

时间	报告题目	报告人
14:10-14:30	网络化系统估计理论及在无人系统中的应用	徐　雍
14:30-14:50	智慧应急系统的研究现状与发展趋势	朱广宇
14:50-15:10	长三角地区非结构化农场应用场景下的无人农业装备调度、规划和控制初探	丁世宏
15:10-15:30	面向干散货清舱卸船的无人化智能感知与控制	冯　宇
15:30-15:50	规则型可解释人工智能驱动的人机共享驾驶系统智能感知与控制	解相朋
15:50-16:10	个性化定制产业价值链评估重构与优化	袁小芳
16:10-16:30	流程工业数据智能	刘　毅
16:30-16:50	高端装备零部件微缺陷智能视觉检测技术与应用	姜庆超

平行会议：跨域感知 数据赋能

会议主席： 王沙飞 / 中国工程院院士

会议时间： 10月31日 13:30-17:10

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层308

时间	报告题目	报告人
13:30-13:40	会议开场	
13:40-14:10	面向空海跨域通信与感知的战术网络关键技术	刘 鹏
14:10-14:40	低空智能隐蔽通信理论与方法	赵 楠
14:40-15:10	电磁频谱地图实时构建与高效更新理论与方法	周 博
15:10-15:40	电磁领域高质量数据基座:构建、表征与演进	林 云
15:40-16:10	基于无人机协同组网的低空定位与抗干扰通信	毕宿志
16:10-16:40	基于原子接收机的一体化宽谱电磁感知关键技术	叶 能
16:40-17:10	智能无人集群一开启未来战争新模式	袁莞迈

平行会议：大模型时代下社会智能理论与实践

会议主席： 吕琳媛 / 中国科学技术大学教授
梅文俊 / 北京大学研究员

会议时间： 10月31日 14:00-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层309

时间	报告题目	报告人
14:00-14:30	Temporality modulates the effect ofnetwork heterogeneity on cooperation fixation	李阿明
14:30-15:00	AgentSociety2:面向可执行社会科学的一体化研究环境	李　勇
15:00-15:30	Psychological representation anddecision-making on social networks	朱露莎
15:50-16:20	人工智能在政务领域落地的经验分享	舒　怡
16:20-16:50	从数字人格构建到策略硅基实验 ——基于大模型的个体决策模拟方法及社会仿真系统	吴俊杰
16:50-17:20	高阶网络动态系统的建模、分析与控制	刘方舟
17:20-17:30	总结发言&自由讨论	

平行会议：AI驱动的工业融合发展与算-电协同创新

会议主席： 张承慧 / 中国自动化学会副理事长、山东大学教授
陈阿莲 / 山东大学教授

会议时间： 10月31日 13:30-17:20

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层310

时间	报告题目	报告人
13:30-14:10	嘉宾介绍与会议开场	
14:10-14:30	城市固废焚烧超净排放及智慧运行	乔俊飞
14:30-14:50	面向复杂装配任务的混合现实智能指导技术	王莉莉
14:50-15:10	具身智能与人形机器人技术及其应用	张　涛
15:10-15:30	AI时代算电协同技术面临机遇与挑战	张承慧
15:40-16:00	芯-模-用协同驱动的电力人工智能应用探索	郑　哲
16:00-16:20	AI赋能生物制造	汪小我
16:20-16:40	AI驱动软件工程设计方法与应用	吴仲城
16:40-17:00	大型水电站坝体水下智能检测技术及应用实践	刘笑驰
17:00-17:20	“人工智能+”赋能铁路高质量发展	李　平

平行会议：联邦生态·平行未来：从原生到共生的数智之DAO

会议主席： 齐红威 / 数据堂（北京）科技股份有限公司CEO
张卫山 / 中国石油大学(华东)教授
田永林 / 中国科学院自动化研究所副研究员

会议时间： 10月31日 14:00-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层311

时间	报告题目	报告人
14:00-14:30	智能时代大学教学科研面临的机遇和挑战	张承慧
14:30-15:00	灵巧操作的数据需求与采集处理实践	孙煜童
15:00-15:30	MoWorld:面向产业化的高帧率低成本世界模型研究	纪德益
15:30-16:00	从具身原生到联邦共生:让机器人在真实世界持续进化	郜云杉
16:00-16:30	以工业场景的确定性，应对具身智能技术的不确定性	丁　钒
16:30-17:00	面向工业场景的智能机器狗巡检技术研发	韩　毅
17:00-17:30	自由交流	

平行会议：面向智能系统的学习与决策

会议主席： 刘德荣 / 中国自动化学会常务理事、安徽大学教授
薛　珊 / 海南大学副教授
赵　博 / 北京师范大学教授

会议时间： 10月31日 14:00-18:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层312

时间	报告题目	报告人
14:00-14:40	复杂受限场景中的机器人自主学习	徐　昕
14:40-15:20	面向海上风域的精细感知	杨秦敏
15:20-16:00	风浪联合发电装置建模及主动控制	那　靖
16:00-16:40	自学习控制基本原理与性能分析	魏庆来
16:40-17:20	非线性系统动态学习智能控制	许　斌
17:20-18:00	脱策强化学习优化控制研究进展	罗　彪

平行会议：人工智能与机器人教育

会议主席： 姜　斌 / 中国自动化学会常务理事、南京航空航天大学教授

会议时间： 11月1日 13:30-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层101

时间	报告题目	报告人
13:30-13:50	经历“国际化-多元化-智能化"的工科教育教学改革，如何面对数智化挑战?	张承慧
13:50-14:10	视觉-语言跨模态预训练与匹配	胡卫明
14:10-14:30	空间智能操控技术研究与展望	刘付成
14:30-14:50	机器人嗅觉感知与导航	孟凡利
14:50-15:10	工业能源装备多尺度建模与优化调度及行业应用	赵　珺
15:10-15:30	人工智能可信-从大模型走向具身智能供应链	沈　超
15:30-15:50	从BRE到BFR再到BEI--东南大学自动化创新人才培养改革十年回顾(2016-2026)	李世华
15:50-16:10	数字与AI赋能拔尖创新人才培养	刘志林
16:10-16:30	复杂气动环境下战机控制与自动防撞关键技术	许　斌
16:30-16:50	具身具脑具万物，智能智融智未来	邓　方
16:50-17:10	北京大学在机器人教研方面的一些探索与进展	李忠奎
17:10-17:30	人工智能安全	周　杰

平行会议：制造自动化及具身智能研究

会议主席： 贾振元 / 大连理工大学教授
张小栋 / 西安交通大学教授

会议时间： 11月1日 13:30-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层102

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	电磁/压电精密驱动传动部件及应用研究	范大鹏
14:00-14:30	具身智能和人形机器人促进制造自动化新形态发展	张小栋
14:30-15:00	新能源商用车分布式电子机械制动系统关键技术	万珍平
15:00-15:30	鸿蒙机器人操作系统关键技术及生态拓展	潘旭东
15:30-16:00	数控机床动力学建模与控制参数整定研究	吴　军
16:00-16:30	非规则产品表面缺陷AI+视觉检测关键技术及装备	王冬云
16:30-17:00	机床动力学数字孪生技术	毛新勇
17:00-17:30	生机电融合的穿戴式人体增强外骨骼机器人研究	朱爱斌

平行会议：具身智能与工业世界模型

会议主席： 周东华 / 东南大学教授
刘若楠 / 上海交通大学副教授

会议时间： 11月1日 13:30-16:50

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层105

时间	报告题目	报告人
13:30-13:50	面向现代战争的异构高速飞行器智能决策与控制技术	陈　谋
13:50-14:10	数据与知识驱动的智能无人系统的自主协同与博弈	虞文武
14:10-14:30	面向复杂环境的仿海胆机器人机动技术	赵旭东
14:30-14:50	Making Autonomous SystemsSmarter, Safer, More Reliable and More Resilient	张友民
15:10-15:30	大模型电力具身巡检探索一以电力GIS设备智能巡检为例	佃松宜
15:30-15:50	多机器人系统智能控制	吴元清
15:50-16:10	不确定环境下的自适应具身智能	王　薇
16:10-16:30	海上无人系统探测-通信-控制综合设计	闫　敬
16:30-16:50	迈向通用具身操作--从训练到推理的计算扩展	唐彦嵩

平行会议：轻量/无人自主智能系统

会议主席： 邓　方 / 中国自动化学会副秘书长、深圳北理莫斯科大学校长、北京理工大学教授

会议时间： 11月1日 13:30-16:10

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层106

时间	报告题目	报告人
13:30-13:50	航空发动机主动安全控制	孙希明
13:50-14:10	仿狼群智能的无人机集群自主控制	段海滨
14:10-14:30	弱交互无人集群协同决策与控制	吴立刚
14:30-14:50	大规模流程制造系统智能感知与决策	丁进良
14:50-15:10	跨介质类生命融合智能增强系统	刘连庆
15:10-15:30	源网荷储协同调度与预测性维护体系研究	钟伟民
15:30-15:50	海洋无人系统与装备	彭　艳
15:50-16:10	面向扑翼飞行机器人的感控一体化测试分析仪	贺　威

平行会议：AI驱动的数字生命

会议主席： 张学工 / 清华大学教授
古　槿 / 清华大学长聘副教授

会议时间： 11月1日 13:30-16:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 一层107

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	多模态数据驱动的阿尔兹海默症探索	赵兴明
14:00-14:30	Computational Models andAlgorithms for Spatial Omics Data Analysis	刘丙强
14:30-15:00	三维基因组调控大模型在肿瘤中的应用	陈河兵
15:00-15:30	肿瘤微环境智能解析与干预	王东方
15:30-16:00	迈向真正可用的虚拟细胞模型演进与应用探索	郭玉成
16:00-16:30	圆桌论坛	

平行会议：复杂工业系统的安全监控与智能报警技术

会议主席： 王建东 / 山东科技大学教授
胡文凯 / 中国地质大学(武汉)教授

会议时间： 11月1日 13:30-17:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层201

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	面向性能的复杂工业全流程过程监测与故障诊断技术	彭开香
14:00-14:30	Distinguishing Faults fromDistributional Shifts: Sequential Statistical Monitoring for Adaptive Alarm DeadbandDesign	杨　帆
14:30-15:00	迈向自主运行:基于工业AI的全域协同控制新范式	王家栋
15:00-15:30	矿井灾害协同感知与安全监控关键技术研究与应用	徐　圆
15:30-16:00	信息物理控制系统故障与欺骗攻击检测	赵　东
16:00-16:30	面向安全监控的凝汽器正常工作区解析模型建模方法	王建东
16:30-17:00	复杂工业过程的报警因果推理与故障根因分析方法	胡文凯

平行会议：智能应急管理与决策

会议主席： 王茂发 / 北京信息科技大学教授
单维锋 / 应急管理大学教授

会议时间： 11月1日 13:30-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层202

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	面向地震人工智能的技术研发与应用	张晓东
14:00-14:30	数智时代应急管理与决策的研究探索	姜　江
14:30-15:00	大震矩震级快速估算和校正方法	王茂发
15:00-15:30	面向岛国防灾减灾的工作和相关研究	曾军英
16:00-16:30	智慧建筑工地的新兴风险研究	任国友
16:30-17:00	金融应急视角下基于区间证据推理的商业银行信用风险评估与智能决策	李康乐
17:00-17:30	机理知识与学习行为驱动的可解释动态认知一情感演化模型研究	周志杰

平行会议：医学健康智能系统

会议主席： 刘　浩 / 中国科学院沈阳自动化研究所研究员
史大威 / 北京理工大学教授
陈河兵 / 中国军事科学院军事医学研究院副研究员

会议时间： 11月1日 13:30-17:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层203

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	脑机接口与人工智能典型应用	段　峰
14:00-14:30	AIfor Science:生物医学大数据分析的新范式与跨域应用探索	尤著宏
14:30-15:00	多模态世界模型:从环境理解到具身决策	查正军
15:00-15:30	具身手术机器人	刘　敏
15:30-16:00	智能显微手术机器人	边桂彬
16:00-16:30	智能医学图像计算、手术导航及机器人关键技术研究	陈晓军
16:30-17:00	微创术中柔性动态组织三维原位精准测量技术	李霄剑
17:00-17:30	类器官智能制造仪器与数据基座	庄松霖

平行会议：AIDC算电协同控制与绿电智能支撑技术

会议主席： 周京华 / 北方工业大学教授
赵向阳 / 北京航空航天大学副教授

会议时间： 11月1日 13:30-17:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层205

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	关于零碳算力设施建设中供配电系统发展趋势的探讨	郭　丰
14:00-14:30	分布式资源参与电网运行优化的模式与方法	胡泽春
14:30-15:00	多端口固态变压器拓扑与控制策略	刘建强
15:00-15:30	能源强国视角下人工智能与能源发展双向赋能展望	杨万涛
15:30-16:00	碳视角下的算力-电力协同优化探索与思考	韩建沛
16:00-16:30	新质生产力负荷场景下的电压暂降识别，评估与源网荷协同治理关键技术与实践	隋建新
16:30-17:00	从时序底座开始，让大模型读懂设备心跳	尚　勇

平行会议：从自学习最优控制到Agentic智能系统：复杂工业系统自主感知与决策优化

会议主席： 魏庆来 / 中国自动化学会理事、中国科学院自动化研究所研究员
毕　敬 / 北京工业大学教授

会议时间： 11月1日 13:30-17:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层206

时间	报告题目	报告人
13:30-14:00	具身智能系统的预测建模与学习控制	徐　昕
14:00-14:30	面向复杂形式化任务的无人集群可靠规划方法	李忠奎
14:30-15:00	非线性控制的关联系统方法	刘腾飞
15:00-15:30	无人飞行器仿生智驾关键技术与系统应用	余　翔
15:30-16:00	机器人具身自主操作	丛　杨
16:00-16:30	数据与知识学习驱动的进化计算	詹志辉
16:30-17:00	极况环境端侧智能体的可用、可靠、可信	沈　超

平行会议：博弈智能：多智能体自主决策的理论前沿与系统应用

会议主席： 徐　波 / 中国科学院自动化研究所研究员

会议时间： 11月1日 13:30-17:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 二层207

时间	报告题目	报告人
13:30-15:00	中国自动化学会博弈智能专业委员会(筹)工作汇报	吕　品
15:00-15:30	从博弈智能到群智自主科学发现报告嘉宾:吴文峻教授	吴文峻
15:30-16:00	AI for Social Sciences与大模型Agent计算实验研究	薛　霄
16:00-16:30	基于大小模型协同的复杂体系决策技术研究及应用	张加佳

论文口头报告：系统控制理论与方法

会议时间： 11月1日 13:30-16:53

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层303

时间	题目	论文作者
13:30-13:37	Finite-time stabilization of nonlinear reaction-diffusion system under delay boundary control with a point precise information	Yi Han,Yi-Jia Li, Xiao-Zhen Liu
13:37-13:44	Nonsingular Terminal Sliding Mode Control For Tower Cranes With Asymmetric State Constraints	Yujing Yan,Zhiyong Huang, Zihan Li,Dong Shen
13:44-13:51	Mobile Robot Path Planning Based on Improved A* Algorithm and Adaptive Dynamic Window Fusion	Chunchun Li,Ruixia Sun, Shunjv Wang,Xiaohui Chen
13:51-13:58	Sub-Fully Actuated Distributionally Robust Model Predictive Control for Thermal Safety of Solid Oxide Electrolysis Cells	Yundong Wen, Chao Ning
13:58-14:05	A Wind and Photovoltaic Power Forecasting Method Based on Online Adaptive Dynamic Graph Convolution and Patch Transformer	Zaiqing Ren,Yukang Cao, Hongtao Wei,Jiawei Wang, Yi Yan,Chongyi Tian
14:05-14:12	Command-filtered based Fixed-Time Adaptive Neural Network Tracking Control for Strict-Feedback Systems with Actuator Faults	Honghui Chen, Yude Ji
14:12-14:19	Adaptive Iterative Learning Control for Uncertain High-Order Systems With Inconsistent Trial Lengths	Xue Luo,Wenjun Xiong, Jiale Jing
14:19-14:26	Dynamic Event-Triggered Robust Stabilization of IT2 T-S Fuzzy Positive Networked Systems Subject to Packet Dropouts	Tiancheng Li,Aiwen Meng, Ziguang Wang,Zhiheng Liu
14:26-14:33	Constraint-Aware Dual-Action PPO for Carrier-Based Aircraft Maintenance-Sortie Scheduling	Ruiqi Ren,Wei Fu, Qidan Zhu
14:33-14:40	Fourier Transform Optimizer with Modified Low-Pass Filtering and Frequency-Domain Search Refinement	Rui Qiu
14:40-14:47	Constraint-aware transformer warm-started model predictive control for high-speed train operation state regulation	Xiaoxia Yang,Shiao Li, Zhihao Zhao, Shouxiang Huang,Jinli Wei
14:47-14:54	Finite-Time Active Fault-Tolerant Attitude Control for a Tiltrirotor UAV	Qi Wang,Sen Yang, Chen Xie,Tian Xie
14:54-15:01	Dynamic Topology Encoding via Graph Neural Networks for Mitigating Signal Dilution in Humanoid Whole-Body Control	Rongzhao Wang,Yang Liu, Jiabao Geng,Xiaojuan Wang, Wenzhuo Zhao,Songlin Chen
15:01-15:08	Residual-driven Model-free Adaptive ConsensusFilter for Sensor Networks with Packet Losses	Miaomiao Guo,Huarong Zhao, Yunji Li,Fengzeng Zhu,Li Peng

时间	题目	论文作者
15:08-15:15	Adaptive Quantized Synchronization Control of Fractional-Order Multi-layer Microgrids in Manufacturing Systems	Tingting Zhao,Jingli Huang, Shangkun Liu,Chenjian Shi, Jie Huang
15:15-15:22	Prescribed-time stabilization with exact settling time	Jiyuan Kuang,Wenxuan Wu, Rundong Wang,Hang Li, Xinpeng Yang
15:22-15:29	Observer-Based Neural Compensation for Delayed High-Speed Train Tracking Control	Ang Zheng, Deqing Huang,Wei Yu
15:29-15:36	Saturated Output Feedback Stabilization of a Class of Uncertain Nonlinear Systems with Unknown Measurement Sensitivity	Hao Xun,Meng Li
15:36-15:43	A Two-Stage Optimization Framework for Vegetable Replenishment and Pricing Based on Fourier-PSO and Bi-level MPGA-LP	Yishu He,Junhua Xue, Chenyang Yu,Junjie Zeng, Kai Xu,Quanjun Yin
15:43-15:50	Probabilistic Event -Triggered State Estimation Under Missed Detection	Mingyang Fan, Yuedong Wang,Yan Liang
15:50-15:57	Learning-Based Prescribed-Time Control for Uncertain Systems with Generalized Time-Aware Mechanism	Jixing Lv,Yifan Tu,Bo Liu, Changhong Wang,Hao Sun, Yonggui Kao
15:57-16:04	Cascaded Fixed-time Adaptive Sliding-Mode Disturbance Observer for Piezo-actuated Fast Steering Mirror	Jinsong Zhou,Rui Xu, Dapeng Tian
16:04-16:11	Open-Loop Trajectory Tracking of an Air-Cored Superconducting Linear Synchronous Motor Using Current Phase Offset	Mingxin Liu,Jie Li, Lianchun Wang, Hengda Li, Qicai Li,Qiang Chen
16:11-16:18	Adaptive Tracking Control for Aircraft Flight Path Angle with Stochastic Noise	Yanli Liu,Pengxiang Wang, Li-Ying Hao
16:18-16:25	Adaptive Tracking Control of a Stochastic Single-Link Robotic Arm with General Reference Trajectory	Yanli Liu,Xin Tong, Li-Ying Hao
16:25-16:32	Recurrent State-Space World Model-Driven Automated Configuration of Evolutionary Algorithms for Constrained Multiobjective Optimization	Jingtao Wang, Yuanqing Xia,Jingjing Yan, Tenglong Huang, Youmin Zhang
16:32-16:39	Robust Fixed-Time Position Control of Permanent Magnet Synchronous Motors Using a Variable-Exponent Sliding Mode	Xinjian Guo, Shang Shi
16:39-16:46	Product Design and Selection Under Changing Operating Conditions: A Cascade Refrigeration Case Study	Shuai Zhang, Anjan Tula
16:46-16:53	Sampled-Data Stabilization of Highly Nonlinear Switching Neural Networks Driven by G-Brownian Motion	Yichi Liu, Xiangyun Zhang

论文口头报告：数据驱动与人工智能

会议时间： 11月1日 13:30-16:32

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层305

时间	题目	论文作者
13:30-13:37	Privacy-Preserving Entropy-Regulated Bayesian Posterior Graph Learning	Yafang Li,Xu Li, Jing Bi,Hongyuan Wang, Baokai Zu
13:37-13:44	Integrating LSTM-Attention and a Mechanistic Growth Model for Viable Cell Density Prediction	Junye Zhang,Shaoyuan Li, Sihong Li,Xue Lin
13:44-13:51	A Spatio-Temporal Transformer Based Framework for Forecasting Freight Vehicle Flow from GPS Trajectories	Tian Qiu,Xiujuan Xu, Xiaowei Zhao, Guanghui Li,Mengqiao Xu
13:51-13:58	Data-Driven Tube MPC for Cooperative USV–AUV Control under Hybrid DoS and FDI Attacks	Hengrui Hu,Zilun Fan
13:58-14:05	Region-Aware Occupancy Supervision for High-Density Grid-Based Dust Localization	Baiyi Chen,Shu Jin, Hongyan Liu, Lai-Kuan Wong,Ke Gu, Junfei Qiao
14:05-14:12	Power Equipment Object Detection: Comparative Analysis of YOLOv5, YOLOv6, YOLOv8, YOLOv9, YOLOv10, YOLOv11, YOLOv12, and YOLO26 Using Grad-CAM	Zijian He, Tenglong Huang, Jilun Tian, Shimeng Wu, Yimin Zhu, Pengfei Yan, and Jiusi Zhang
14:12-14:19	Traceable Reproduction Audit and Feedback-Assisted Diagnostics for VLMPC-Style Language-Table Pushing	Xiao Yi,Yuanqiang Zhou, Wenyi Li,Pan Li,Bingzhao Gao, Hong Chen
14:19-14:26	基于双阶段时序残差神经网络补偿的机器人无传感器接触力估计	周屹,张严颢,段默龙
14:26-14:33	Adaptive Nonlinear PID Control for Multi-Powered-vehicle Trains	Bohan Zhu,Tianbo Zhang, Shuai Gao,Dong Shen, Wei Jiang,Baigen Cai
14:33-14:40	Online Modular Stochastic Configuration Networks for Recurring Operating Conditions	Xin-Yang Wang, Yan-Ni Su,Miao-Li Ma
14:40-14:47	Robust Data-Driven Stabilization of Nonlinear Systems via Petersen Scaling	Yulong Wang,Yingying Zhang, Wentao Liu,Xiaohong Yin, Shaoyuan Li

时间	题目	论文作者
14:47-14:54	Adaptive GA-SQP for Multi-Quality Process Parameter Optimization in Automated Fiber Placement of Aircraft Composite Structures Using Fixed-Reference Hierarchical TOPSIS	Yong Li,Zhaolong Wu, Yong Zhang,Yifan Liu, Guijun Ma,Yuan Zhang
14:54-15:01	An E2M-based GAM for Interval-Valued Labels	Mingxiao Xin,Shuguang Qi, Shuhui Bi,Liyao Ma
15:01-15:08	Q-Learning for Discrete-Time Linear Quadratic Stackelberg Games	Kecheng Chen, Bingchang Wang, Hanfang Zhang
15:08-15:15	STPG-Net: A Short-Scale Graph Network with a Domain-Informed Topological Prior for PEMFC Stack-Voltage Forecasting	Xin Zhang,Hongtao Du, Hailun Zhang,Wenxu Sun, Zhizheng Zhang,Lei Jia
15:15-15:22	A Group-Calibrated Human–Vehicle Instability Measurement Model for Transient Visual Disturbances	Chuan Lu，Wenjun Xie, Yunkai Wang，Leishan Guo, Jianqing Wu
15:22-15:29	Critical Control Method for High-Dimensional Systems Based on Dynamic Eigenvalues	Chunyu Huo,Wenhui Tan, Xiaojun Duan
15:29-15:36	Candidate-Constrained Sparse Spatio-Temporal Graph Learning for Industrial Soft Sensing	Lingyun Wei,Han Liu, Xueqiong Tian,He Zhang
15:36-15:43	Kalman-Filter Preprocessing for Offline Reinforcement Learning under Noisy Observations: Benefits and Limit	何星毅,伊国兴
15:43-15:50	Data-Driven Safe Tracking Control via Dynamic Invariant Sets	Dexin Niu,Changjie Liu, Nan Li,Hong Chen
15:50-15:57	Same Story, Same Question: Depth-Graded Loss of Theory-of-Mind Accuracy under Context Interference	李斌,曹功策
15:57-16:04	基于扩张因果卷积和局部频谱注意力的超短期风电功率概率预测	王毓贤,王振雷
16:04-16:11	StageScope: A Physics Inspired Multimodal Spatiotemporal Framework for Grid Level Evolution Stage Identification of Severe Convective Weather	Lei Shen,Shiliang Sun, JingZhao,Minjie Li, Tao Fang,Hong Huo
16:11-16:18	A Multimodal Emotion Recognition and Large Language Model-Based Framework for Empathetic Interaction	Yujia Zhang, Luefeng Chen, Zhicheng Zhang, Witold Pedrycz, Kaoru Hirota
16:18-16:25	DEIM-GRPO: Dynamic Error Iterative Mining with Verification-Driven GRPO for PLC Code Generation	mingxue tian,cailian chen, jinglong zhang, siyu wang,shukai liu, qimin xu,xinping guan
16:25-16:32	DoRTSF: Detail-oriented Regulation Time Series Forecasting Method	Linyue Liu,Quan Liu, Hao Chen,Fanjie Kong, Yu Wang,Jian Huang

论文口头报告：多智能体协同与网络化控制

会议时间： 11月1日 13:30-16:32

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层306

时间	题目	论文作者
13:30-13:37	Distributed Output-Feedback Consensus Control for Disturbed Second-Order Multi-Agent Systems with Communication Delays	Jianming Sun,Qi Mao, Feng Yang,Qifu Jiang, Chenyang Han
13:37-13:44	Lag Synchronization for Coupled Neural Networks With Multiple State Couplings Under Attack	Xin-Yu Zhao,Si-Ning Yu, Zhi-Jian Xiao,Long Wang
13:44-13:51	Practical Prescribed-Time Disturbance Rejection and Formation Tracking Control of Multi-QUAVs Under Switching Topologies	Shuang Xia,Meiling Tao, Yuan Ge
13:51-13:58	Practical Prescribed-Time Leader-Following Consensus for General Linear Multi-Agent Systems via Sampled-Data Control	李寰宇,段苏娜, 池小波,贾新春,殷民
13:58-14:05	Interval secure event-triggered H∞ filtering design	Weiran Wang,Zihao Cheng, Tongshu Si,Yulong Xu, Dashuang Chong, Honglei Zhu
14:05-14:12	Adaptive Fault-Tolerant Cooperative Control of High-Speed Trains With Actuator Effciency Loss Under Communication Delays	Mingpu Chen,Xue Lin, Sihong Li,Shaoyuan Li
14:12-14:19	基于Rao-Blackwellized粒子滤波的PTP不对称时延下时钟频偏与相偏追踪算法研究	朱天凌,王和,虞文武
14:19-14:26	基于一致性约束的分布式非凸优化	黄邦华,王和,虞文武
14:26-14:33	有向非平衡图下基于预设时间的分布式广义纳什均衡搜索算法	陈琪瑞,朱亚楠,吕密
14:33-14:40	基于深度强化学习的多无人机协同围捕策略	马文瑞,王和,虞文武
14:40-14:47	Optimal adaptive consensus control for second-order multi agent systems with nonidentical dimensions	Chenhui Wang, Yongqing Fan
14:47-14:54	Interval Observer-Based Prescribed-Performance Time-Varying Formation Tracking Control for Multi-UAV Systems with Output Regulation	Bin zhang,Peiyu Wang, Ruian Wang,Chengcheng Wang, Feiyan Sun
14:54-15:01	Progress Regulation under Deadlines and Constraints for Formation Reconfiguration of Unmanned Aerial Vehicles	Shuo Li,Liang Han
15:01-15:08	Hypergraph Percolation with Hyperedge Failure Induced by Core Nodes	Jixuan Fu,Chencheng Zhang, Hao Yang,Bin Jiang

时间	题目	论文作者
15:08-15:15	Hierarchical Multi-Agent Reinforcement Learning for Production-Maintenance Coordination in Aircraft Pulsed Assembly Lines	黄炘宇
15:15-15:22	Prescribed-Time Attitude Coordination Control of Multi-Spacecraft Systems	Bin Chen, Liqun Zhang, Haoran Li, Qinglei Hu, Xiaodong Shao
15:22-15:29	Distributed Attitude Coordination Control of Multi-Spacecraft Under Pointing Constraints	Liqun Zhang,Haoran Li, Bin Chen,Xiaodong Shao
15:29-15:36	LLM-Assisted Multi-AGVs Coordination in Battery Pack Manufacturing via Knowledge-Guided Reinforcement Learning	Yefen Zhu,Chenjian Shi, Jingli Huang,Shangkun Liu, Jie Huang
15:36-15:43	Multi-Objective Optimization-based Collaborative Path Planning for Multiple AGVs in Electric Vehicle Battery Manufacturing Workshops	Xiang Wang,Chenjian Shi, Shangkun Liu,Jie Huang
15:43-15:50	Leader-Follower Protocol for Secondary Frequency Control With Global Differential Privacy	Jinxin Shang,Yiwen Qi
15:50-15:57	A UAV Swarm Cooperative Penetration Method based on Attention-Graph Enhanced Multi-Agent Reinforcement Learning	Lingzhi Yang,Shan He, Xiang Wu,Panlong Wu, Xiaoqi You
15:57-16:04	Exponentially Decaying Dynamic Differential Privacy-Based Containment Control for Discrete-Time Multi-Agent Systems	Na Jiang,Yiwen Qi
16:04-16:11	Confidence-Aware Spatial–Temporal Triangulation for Bearing-Only Cooperative Motion Estimation	Jiaqi Mi,Liang Han
16:11-16:18	电厂化水异构PLC自控改造关键技术研究	温金莲
16:18-16:25	Low-Discrepancy Experience Replay MADDPG for Multi-UAV Cooperative Task Offloading	Yaocheng Gui, Haiyi Chen,Qiu Ji
16:25-16:32	Rule-Guided Hierarchical Multi-Agent Reinforcement Learning for Flexible Job Shop Scheduling	Wenhui Xu,Hongyao Ma, Jiahui Zhai,Gang Xiong, Shichao Chen,Chenchen Wang, Haitao Yuan,Juan Fang,Jing Bi

论文口头报告：自主无人系统、导航与智能集群

会议时间： 11月1日 13:30-16:39

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层307

时间	题目	论文作者
13:30-13:37	Speed-Adaptive Path Following for Fixed-Wing UAVs via Gated Proximal Policy Optimization	Yuyang Feng,Zhihong Liu, Kunpeng Qi,Xiangke Wang
13:37-13:44	Learning-Based UAV Pursuit under Intermittent Target Observations in Cluttered 3-D Environments	Yi He,Zhihong Liu, Jiawei Wang,Xiangke Wang
13:44-13:51	Adaptive State-Constrained Control of Maglev Systems via State Transformation	Ziyang Deng,Tianbo Zhang, Dong Shen,Keyou You, Wei Jiang,Baigen Cai
13:51-13:58	Prescribed-Time Encirclement and Tracking of Multiple Moving Targets by Limited-FoV UAVs	Jing Fu,Dong Yin,Yifeng Niu, Kunzhong Miao,Haojun Zhao, Wei Zhang,Xingyang Wang
13:58-14:05	A Digital Twin-inspired Multi-Fidelity Co-Simulation Framework for AUV	Jinjin Yan,Ke Zhou, Renjie Wu,Mingyang Dai, Haixing Xiao,Jinwei Wang
14:05-14:12	A Lightweight Structured Parsing Method for Voice Commands in Unmanned Equipment Control	Xinwei Liang,Yushan He, Hanqiang Deng,Jian Huang, Bin Tang,Linyue Liu
14:12-14:19	ATP: An Automated Testing Platform for UAV Navigation and Obstacle Avoidance Based on PX4-ROS-Gazebo	Jinwei Lin, Weifang Chen
14:19-14:26	Lightweight Reinforcement Learning Policy Network for Multi-Vehicle Cooperative Decision-Making: Design and FPGA Implementation Verification	Yukang Zou,Chen Chai, Guanhua Lu,Xiupeng Shi
14:26-14:33	Prescribed-Time Event-Triggered Formation Control for Delayed Heterogeneous Multi-UAV Systems under DoS Attacks	QiFu Jiang,Qi Mao, Ningyuan Rui,Chenyang Han, Jianming Sun
14:33-14:40	Observation Timestamp -Based Navigation State Alignment and Cooperative Fusion Method for Air - Ground Cross -Domain Heterogeneous Unmanned Swarms	Yunxiao Lv,Ting Jiao, Baoda Lv
14:40-14:47	Safe Autonomous Navigation of Large-Inertia Inland Ships in Narrow Waterways with Dense Traffic via Hybrid Sampling Multi-Constraint MPC	Shuang Gao, Yihao Zhang, Xue Liu,Deng Pan, Runan Song
14:47-14:54	Contraction-Guided Policy Learning for Lyapunov-Based Model Predictive Control of Uncrewed Surface Vehicles	Wenjie Chen,An Xie, Weidong Zhang,Zehua Jia

时间	题目	论文作者
14:54-15:01	SDF-Guided Neural Radiance Fields for 3D Reconstruction of Space Targets from Partially Occluded ISAR Images	Afei Liu,Shuanghui Zhang, Shuaifeng Zhi,Weidong Jiang
15:01-15:08	Archive-Refined MOPSO for UAV Multi-Path Planning in Low-Altitude Urban Environments	Meng Li,Yuanyuan Liang, Nan Huang,Yu Wu, Mengji Shi,Weihao Li
15:08-15:15	Robust Type-2 Fuzzy Game for Multi-UV Maneuvering Under Multi-Source Uncertainties	Hao Zhang,Qi Zhang, Peng Jiao
15:15-15:22	A Heterogeneous Graph-Attention MAPPO Algorithm for Cooperative Multi-UAV Search under Intermittent Communication Constraints	Yinying Kuang,Zhaowei Liang, Yongran Zhi,Huijin Fan, Lei Liu,Bo Wang
15:22-15:29	An Iterated Strategic Oscillation Search for Beam Mode Selection and Task Assignment in GEO Satellite Systems	Kezhen Song,Nan Wang, Huijun Li,Qinghua Wu, Zequn Wei
15:29-15:36	A Maneuver Recognition Method for Close-Range Air Combat Based on Improved Deep Residual Shrinkage Network	Bi Chencan,He Yisong, Bi Wenhao
15:36-15:43	Geometry-Aware Hierarchical Multi-Agent Deep Reinforcement Learning for Optoelectronic Tracking Scheduling	Yiming Zhang,Fan Wang, Xiawen Cheng,Tianmeng Li, Runqiang Xing,Meilin Xie
15:43-15:50	Compensating for Angle-Dependent Bias: A Novel Calibration Method for Rate-Integrating Micro-Hemispherical Resonant Gyro-IMU	Longkang Chang, Yunlong Kong, Hongfu Sun,Jingdian Liu, Jiangkun Sun,Wenqi Wu, Tongqiao Miao
15:50-15:57	半球陀螺全角模式下的振荡整流误差机理及验证	陈胜豪,孟相睿, 邵海涛,王璇,李崇
15:57-16:04	Distributed Cooperative Estimation and Guidance for Heterogeneous Multiple Flight Vehicles	Shanbo Gong, Wei Dong,Fang Deng
16:04-16:11	Configuration Determination of Inter -Star Angles for Spacecraft Relativistic Navigation	ShangHua Li, Jing Yang
16:11-16:18	Zero-Shot Object-Goal Navigation via Place Aware Semantic Frontiers	Mengfan Zeng,Rui Zhang, Heng Wang,Qing Li
16:18-16:25	Precision Target Capture Control for Maneuvering Air-to-Air UAVs	Hairu Li,Wei Gao,Kai Feng, Ning Zhou,Lele Xi
16:25-16:32	Trajectory Tracking Control of a Thrust-Vectoring Tri-Rotor UAV under Wind Disturbances Using LADRC and Control Allocation	Jiafeng Yun, Qidan Zhu, Qihuai Xu
16:32-16:39	Practical Prescribed-Time Control for Reusable Launch Vehicles Using Time Base Generator	Meng Diao,Jie Jiang, Wei Wang,Liang Wang, Jingyuan Li,Cong Huang

论文口头报告：智能制造、流程工业与故障诊断

会议时间： 11月1日 13:30-16:25

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层308

时间	题目	论文作者
13:30-13:37	A Multi-source Dynamic Graph Enhanced iTransformer Method for Chemical Process Fault Prognosis	Jianyu Zhu,Feiya Lv, Qian Li,Zhengquan Chen, Zhiran Peng
13:37-13:44	A Rule-Verified and Boundary-Aware Framework for Lithium-Ion Battery Anomaly Detection	ZiKang Wang,Weidong Wang, Chaohui Duan,Yue Chen
13:44-13:51	A Two-Stage Knowledge Forest Construction Method for Unordered Knowledge Organization	Chen Chen,Zhipeng Chen, Jie Han,Chunhua Yang
13:51-13:58	Self-Evolving Tacit Knowledge Learning for Automated Industrial Optimization Modeling	Haochuan Zhang,Jie Han, Zhipeng Chen,Chunhua Yang
13:58-14:05	PPFDD: Process-Pretrained Patch Transformer for Fault Detection and Diagnosis in Chemical Processes	Chen Zou,Yandong Hou, Feiya Lv,Xing Ren
14:05-14:12	Rule-Guided Candidate Space Compression for Flexible Job Shop Scheduling	Hongyao Ma,Wenhui Xu, Kejin Li,Haitao Yuan, Chenchen Wang,Juan Fang, Jiahui Zhai,Jing Bi
14:12-14:19	KD-Steel: A Knowledge-Data Collaborative Leveling Prediction Framework for Low-Frequency Steel Grades	Yunkang Chang,Mengqi Han, Yuxiang Liu,Huaizhi Liao, Bo Yang
14:19-14:26	A Lightweight Model for Bearing Fault Diagnosis Method Based on HEGT-DSTBNet	Chao Yang,Yihan Wen, Kefan Yao,Tao Peng, Gui Gui,Chunhua Yang
14:26-14:33	Imbalanced data base chiller fault diagnosis via integrating a novel Spatio-Temporal WGAN with an enhanced Random Forest	Ying Zhou,Hanyuan Zhang, Shufan Song
14:33-14:40	MODWT-CWT-AIC Strategy for Fault-Event Localization via Current-Channel Fusion	Wei Lv,Chuangang Zhao, Zongbao Zhang,Liyao Ma
14:40-14:47	A Retrieval -Augmented Generation Agent for Energy Anomaly Diagnosis in Thermal Power Units	Cheng Peng,Zhengguo Xu
14:47-14:54	Fault Diagnosis and Health Assessment of Flight Control Systems Based on a Soft Decision Tree	Zhihong Deng,Xinyu Zhao
14:54-15:01	Fault Detection of the AHU via Combining a Local -Perception -Enhanced Transformer and Data -Structure -Preserving Deep SVDD	Chongjin Yang, Hanyuan Zhang,Chao Xie

时间	题目	论文作者
15:01-15:08	An Identifiability-Oriented Methodology for Practical Parameter Recovery and Coupling Analysis of Lithium-Ion Electrochemical Battery Models	Junya Shao,Mo-Yuen Chow
15:08-15:15	Angular -Domain Resampling and Knowledge Distillation Enable Lightweight Fault Diagnosis of Rolling Bearings Under Speed -Varying Conditions	Yuhong Li,Yi Liang
15:15-15:22	A Dual -Path TEO -RMS Fusion Method for Precise Fault Localization in Power Signals	Chenyang Sun,Shuguang Qi, Chuangang Zhao,Liyao Ma
15:22-15:29	Data-Driven H−/H∞ Fault Detection Observer Design for LTI Systems	Jianqi Li,Haoran Ma, Ying Yang
15:29-15:36	A Current-Pressure Fusion Denoising Autoencoder-Based Statistical Warning Method for Hydrogenerator Brush Holders	Xin Yang,Fanrong Shi, Yihang Liu,Feifei Zhou, Qiuyun Zhang,Feng Chen
15:36-15:43	Three-Shaft Order-Aware Multi-Objective Adaptive VMD for Acoustic-Vibration Signal Decoupling in Gas Turbines	Xianzhi Meng,Weixing Feng, Yunpeng Cao,Chunhui Li, Zhengyang Zhang,Guangxi Sun
15:43-15:50	面向早期故障感知的电机驱动系统速度控制器设计	姚远,薛康宁,冯冉
15:50-15:57	基于开关状态与桥臂电流的整流器开路故障诊断	洪梁坤,陶宏伟, 刘紫辉,宋运泉
15:57-16:04	Fault-Propagation-Guided Sensor Placement for Thermal Fault Monitoring in Cross-Flow SOFCs Using a Weighted Complex Network	Haoyi Lin,Yue Yu, Xi Li,Xiaowei Fu, Zhuo Wang,Zhiwei Xu
16:04-16:11	基于电流极性分析的牵引逆变器开路故障诊断方法	张恩,陶宏伟, 刘紫辉,宋运泉
16:11-16:18	Research on Angle Control of Launch Bar Based on Fuzzy BP Neural Network PID	ZHANG Yan-shan, LIU Jian-hang, ZHANG Jing-yun, FU Zi-qin,LU Peng, ZHAO Kun
16:18-16:25	Dynamic Combined Weighing of Eviscerated Whole Chickens Based on Safe Reinforcement Learning	Zimeng Li,Shihang Liu, Mingda Jin,Hua Pan, Wei Shao

论文口头报告：机器人、具身智能与运动规划

会议时间： 11月1日 13:30-16:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层309

时间	题目	论文作者
13:30-13:40	Submicron-precision control of exact-constraint six-axis stage for sensor-free multicolor fluorescence synchronous imaging	Jianwei Chen
13:41-13:50	Optical Inspection Trajectory Optimization for Non-cooperative Resident Space Objects	Meng Lu,Yue Liu, Minghu Li,Mengfan Li, Xi Cai,Chunshi Fan
13:51-14:00	Hypersonic Swarm Trajectory Optimization Based on HEGA Global Guidance and RL-MPC Local Correction	殷凯,刘炳琪, 赵辉,王博涵
14:01-14:10	Adversarial Motion Priors for Robust Humanoid Locomotion on Challenging Terrains	Qi He,Yanjie Chen, Kaihong Huang,Hainan Pan, Liangwei Song,Bobo Shi, Huimin Lu
14:11-14:20	Width-Adaptive Rigid-Trunk Quadruped Chimney Climbing via Width-Gated Contact-Aware Learning	Yi-Jiang Zhu,Jun-Guo Lu, Qing-Hao Zhang,Zhen Zhu
14:21-14:30	Coordinated Grasp Planning Based on Task Relaxation	Zihan Zhang,Hua Pan, Shihang Liu,Wei Guo,Wei Shao
14:31-14:40	Conditional Generative Adversarial Imitation Learning for Mobile Robot Navigation	Yaran Wu,Zheng Fang, Ke Zhang,Liuyang Song, Zhengyu Zhao,Eric Nichols, Randy Gomez,Guangliang Li
14:41-14:50	Configuration-Based Center-of-Mass Compensation for a Bipedal Wheel-Legged Mobile Manipulator	Wang Faqi,Deng Fang, Lu Maobin
14:51-15:00	Robotic Open-Ring Winding on Closed-Frame Curved Tubes with Coverage Constraints	Sichen Wang,Yi Zhou, Fang Li,Molong Duan
15:01-15:10	蛇形机器人侧向滚动的动力学建模与分析	齐伟,迎春,陈雪艳,吴志尧
15:11-15:20	Active–Passive Compliance Control With Online Equivalent Contact Stiffness Estimation for Robotic Polishing of Large Thin-Walled Surfaces	Changqing Gao,Zheng Fang, Qiu Fang,Zhihao Jia, Wenbin He,Yaonan Wang
15:21-15:30	Human-Tool Interaction-Guided Functional Contact Learning for Robotic Dexterous Hands	Bomin Gan,Guanci Yang, Jiacheng Lin,Changfu Zhang, Xingjun Liu,Yao Huie
15:31-15:40	基于邻域统计信息量的灵巧手候选接触区域建模方法	钟世昊,杨观赐

时间	题目	论文作者
15:41-15:50	基于视触觉融合的高精度机器人抓取系统	袁光杰,阳鹏飞
15:51-16:00	Legged-Robot Parkour with Waypoint-Guidance Prior Estimation	Hao Chen,Yundi Li, Mingjuan Guo,Heng Wang
16:01-16:10	Communication-Aware Topological Reachability Graph-Based Dynamic Path Planning for UAV Inspection	Mingyue Tu,He Wang, Wenwu Yu
16:11-16:20	Adaptive Fixed-time Control for an Uncertain Robot with Full-State Constraints: A Broad Learning System Approach	Liang Li,Youzhi Dong, Donghao Zhang, Wei He*,Zhiji Han,Xinbo Yu
16:21-16:30	A Mortise-Tenon Joint Interlocking Based Slice Connection Method for L-shaped Walls in Cooperative 3D Printing	Chao Mou,Qiliang Yang, Yin Chen,Zhiwei Zhang, Jianfeng Wu,Rongwei Zou

论文口头报告：计算机视觉、自适应感知与边缘智能

会议时间： 11月1日 13:30-17:00

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层310

时间	题目	论文作者
13:30-13:40	基于动态模板解耦与质量闭环反馈的事件相机目标跟踪方法	郭晓腾,温馨,李涵濛,钱昱臣,尹明锋,贝绍轶
13:40-13:50	基于对比学习与高效傅里叶滤波网络的无人机未配准双模态显著目标检测	吕鹏飞
13:50-14:00	Data-driven Output Regulation of Linear Singular Systems via State-feedback Hybrid Iterative Learning	Chi Zhou,Dong Liang
14:00-14:10	Forecast-Assisted Deep Reinforcement Learning Control of Close-Contact Melting for Transient Electronics Thermal Management	Hefu Li,Mengyu Sun, Zhenhao Cai,Zhichao Song, Zhongyong Wang, Songan Zhang
14:10-14:20	Tree-Consistent Selective Updates for Soft Decision Forest Policies in Continuous Control	Yunxiu Zeng
14:20-14:30	Deep Reinforcement Learning for Aircraft Pulse Assembly Line Scheduling via Heterogeneous Graph and Autoregressive Pointer Networks	Xiao Lu,Jiakang Ai, Fei Qiao,Juan Liu, Lingtao Chen,Yumin Ma
14:30-14:40	Sensitivity-Aware DDPG-MPC for Multi-Objective Pitch Control of Floating Offshore Wind Turbine	ShuoNan Wang, Hanlin Zong, Jiang You
14:40-14:50	Robust Policy Learning for Integrated Guidance and Control of Hypersonic Flight Vehicles	Haozhe Wu,Hao Chen, Weijie Huang,Xiangke Wang
14:50-15:00	Dreamer-based Safe Reinforcement Learning with a Distributional Cost Critic	Jiawei Miao, Lingjian Ye, Jiaqing Zheng
15:00-15:10	Transverse Vibration Characteristics of Preloaded Bolts on Winkler Elastic Foundations for Preload/Loosening Assessment	Yanning Wang,Yongjun Lai, Hu Sun,Fang Deng,Hailing Fu
15:10-15:20	A Separation -Growth -Triggered Delay Model for Dynamic -Stall Moment Response	Jiayuan Song,Chao long Li, Zhengtao Guo,Junfang Fan, Guobin Zhang,Bingqi Liu
15:20-15:30	Multi-level wavelet U-Net for steel surface defect segmentation	Wangwen Sun,Yi Zhou, Wei Xie
15:30-15:40	MMS-SAM: Fine-tuning Segment Anything Model for Metallic Material Microstructure Segmentation	Anqi Ye,Tingyu Wang, Xuecheng Zhang*, Wenchao Meng,Yuefei Zhang

时间	题目	论文作者
15:40-15:50	Style-Robust Collaborative Fusion for Camera-Only Cooperative 3D Object Detection under Camera Corruptions	Yu Kang
15:50-16:00	Frequency-Adaptive Feature Modulation for Fine-Grained Hatching Egg Fertility Classification	Jingjing Yu, Wenhua Jiao
16:00-16:10	MSSP-Net Multi-Scale Semantic Perception Network for Underwater Image Enhancement	Wenbin Sun,Yanhui Wei, Junbo Fang
16:10-16:20	Confidence-Aware Omnidirectional Stereo Matching for Quadruped Robots	Hao Wen,Qing Shi, Guanglu Jia,Zuowei Chen, Zhiwen Song,Yudong Liu
16:20-16:30	Fine-Grained Rail Surface Defect Detection via Spatial-Channel Collaborative Attention and Dynamic Feature Reconstruction	Hailong Diao, Jianfang Jia
16:30-16:40	X3M: An Explainable Meta-Reinforcement Learning Framework for UAV Swarms in Search and Rescue Scenarios	Yuanxiang Yang, Liang Han
16:40-16:50	AET-WCLL: Adaptive Evidence Thresholding for Weakly Supervised Skin Lesion Localization	Mingyang Lin, Yiqun Pan,Yukun Shi
16:50-17:00	Online Value Iteration with Historical Experience Initialization for Multiagent Systems via Echo State Networks	Yuan Li,Chenyang Zhao, Kun Deng,Wei Tang, Zhigang Zeng

论文口头报告：智慧能源、智能交通与新型电力

会议时间： 11月1日 13:30-16:30

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层311

时间	题目	论文作者
13:30-13:40	Real-Time Adaptive Cold Start Strategy for Proton Exchange Membrane Fuel Cellsand Its Experimental Validation via Segmented Cell Technology	Yan Gao,Luyu Zhang, Zhiying Li,Cong Yin
13:41-13:50	Online Behavior Recognition-Based Adaptive Interaction Control for Autonomous Vehicles in Mixed Traffic	Mengge Sun,Lulu Guo
13:51-14:00	Long-Term Traffic Flow Prediction via Inverted Transformer and Bidirectional Mamba	Wang Zheng,Ye Bao-Lin, Zhang Haoran,Zhifeng Pan, Chen Bin,Zhou Zhenfeng
14:01-14:10	Cooperative Multi -UA V Coverage in Complex Asymmetric Environments: A Soft -Cooperation Enhanced Reinforcement Learning Approach	Xiangyu Duan,Dan Xu, Zongfang Ma
14:11-14:20	Optimizing Electric Vehicle Charging Station Locations Considering Road Congestion	Xin Wang,Wenhui Pei, Qi Zhang,Zhoujun Yan
14:21-14:30	A State-Guided Trajectory Prediction Method with Historical Memory for Autonomous Driving	Guoqi Li,Dongyang Ma, Bin Ma,Fang Xu,Ping Wang
14:31-14:40	LLM-Enhanced Deep Reinforcement Learning for Ship Routing Optimization	Xinduo Wei, Zhaojian Wang
14:41-14:50	Interaction-Aware Decision-Making of Automated Vehicles at Unsignalized Roundabouts	Meihao Qiao,Peisen Yang, Haojie Deng,Guoren Zhao, Yichen Dong,Minjing Yang, Nan Li,Lekang Liu
14:51-15:00	TTransCVMD: Hybrid Wind Power Forecasting Method Based on Improved Variational Mode Decomposition and Transformer	Baihao Qiao,Haozhen Zhang, Libing Wang,Yuhao Wang
15:01-15:10	A Comparative Study of Ensemble Learning Methods for Early -Cycle Battery Lifetime Prediction	Muhammad Arslan Khan, Yixing Wang,Benben Jiang
15:11-15:20	Distributed Voltage-SoC Unified Control for DC Microgrids With BESSs Based on A Stagewise Design	Yuantao Xie, Zhenwei Liu
15:21-15:30	Two-Stage Robust Collaborative Optimization of Port Logistics and Energy Systems Considering Multiple Uncertainties	Fangxuan Jiao, Ningchen Xu,Ke Li
15:31-15:40	Modeling and Hierarchical Coordinated Control of a Photovoltaic-Battery-Hydrogen Multi-Energy Building Microgrid with Dynamic Loads	Jing He,Yiyi Zhao, Dingze Liu

时间	题目	论文作者
15:41-15:50	Research on multi-level optimal scheduling method based on day-ahead optimization and intra-day dynamic deviation correction	Zhou Fan ,Wang Xin, Wang Chao,Tianyu Wang, Zhao Jun
15:51-16:00	A Cascaded MPC-PI Control Strategy for Maximum Power Point Tracking of Offshore PMSG-Based Wind Energy Conversion Systems	Xiaoqiu Pan,Yuanyuan Li, Fanjing Huang,Yanhui Tong, A. A. M. Muzahid
16:01-16:10	Sequence Impedance Modeling and Stability Analysis of dVOC-Based Grid-Forming PV Inverters ConsideringDC-Side Effects	Zongyu Guo,Cheng Cheng, Zhida Shang,Mingyue Wang, Pengfei Qi,Alian Chen
16:11-16:20	融合GARCH误差建模的风速区间预测方法研究	胡婷婷
16:21-16:30	A Consensus Based Soft Actor-Critic Network for Efficient Energy Scheduling Optimization in Steel Industry	Xiu Wang,Jixiang Gao, Tao He,Yukun Pan, Xuerui Zhang,Zhiyuan Wang

论文口头报告：智慧应用、医工交叉、教育与前沿

会议时间： 11月1日 13:30-16:10

会议地点： 北京首都国际会议中心 三层312

时间	题目	论文作者
13:30-13:40	Research and Practice on AI-Empowered Four Emphases and Four Linkages Teaching Reform for Microcomputer Principle and Interface Technology	Xiaolin Gu, Yue Wang
13:40-13:50	Passenger evacuation time prediction in subway stations under fires	Xiaoxia Yang,Wenbo Zhang, Chunyue Cui,Jie Wang
13:50-14:00	面向居家康复的手腕机器人闭环控制系统设计	鲍俊宇
14:00-14:10	Text-to-Lecture Generation: An LLM-Driven Unreal Engine AI Teacher System for Education	Shuai Liu,Xingwang Zhou, Meixuan Li,Yulei Wang, Yanli Meng
14:10-14:20	Text-to-Motion Generation: A Flow Matching-Based Virtual AI Teacher Motion Generation Framework for Education	Song Yang,Shuran Tang, Hanyu Zuo,Yanli Meng, Yulei Wang
14:20-14:30	Multimodal Controlled 3D Facial Animation and Conversation of Digital Human Teachers with Automatic Style Planning and Lightweight ResNet	Jiaxin Zhao,Song Yang, Yanli Meng,Yulei Wang
14:30-14:40	OS-Learning: Learning-Cost-Guided Task Classification and Operation-Standard-Guided Inherited Training	Zhuo Wang,Ruigang Wang, Xu Liu,Chenghong Wang
14:40-14:50	Digital Twin based multiparameter Identification of Boost Converter using CSOA-BP Neural Network	Keyu Yan,Sihao Wan, Chen Chen
14:50-15:00	量子视阈下的电磁光“三位一体”科普课程设计与实践——以北京科学中心为例	崔琳琳,赵冉, 李赛,张桐,王京春
15:00-15:10	Robust Heart Rate Estimation of Speaking Subjects Through Spectral Graph Wavelet Filtering	ZhengXu Men,Hui Tang , YuXia Sheng
15:10-15:20	CE-ProFusion: ECFP-Anchored Residual Fusion for Small-Sample Cholesterol Efflux-Promoting Activity Prediction	Ning Huang,Danhui Zhao, Gang Li,Limei Wang, Guangliang Li
15:20-15:30	Self-Attention Graph Convolutional Network for HVAC Duct System Modeling	Wenpeng Wang,Xiaohong Yin, Shaoyuan Li,Wenjian Cai, Yingrui Zhou,Wentao Liu, Hao Ding

时间	题目	论文作者
15:30–15:40	A Fully Actuated System-Based Approach for Practical Finite-Time Tracking Control of Upper-Limb Exoskeleton Robots	Jingjing Guo,Sufei Zhan, Zongxin Chen,Xianxia Feng, Chen Wang,An-Min Zou, Zeng-Guang Hou
15:40–15:50	Assistance-Adaptive NMPC for a Lower-Limb Rehabilitation Robot with GP Residual Compensation and Confidence-Gated Hierarchical Supervision	Zouwei Ma,Tingting Su, Shenglong Xie, Zeye Liu, Guotao Li,Xu Liang
15:50–16:00	RGCL: Reconstruction -guided continual learning for online personalized blood glucose forecasting	Xiang Rong,Xiaoyu Sun, Fei Gao,Xingqiao Tian, Hongru Li,Xia Yu
16:00–16:10	Dust-Regime Adaptive Background–Disturbance Mixing for Dust Concentration Prediction in Organized Emission Scenarios	Baiyi Chen,Shu Jin, Hongyan Liu, Lai-Kuan Wong, Ke Gu,Junfei Qiao

中国自动化学会公众号

中国自动化大会公众号

中国自动化大会小程序

CAA
1961-2026