

学术报告

受中国矿业大学信息与控制工程学院邀请，东南大学王翔宇教授在我校举行学术报告，欢迎广大师生踊跃参加!

报告题目： 多移动机器人嵌入式协同编队控制方法研究

报告人： 王翔宇，教授，东南大学

报告时间： 2025年10月23日 上午10:00

报告地点： 文昌校区教四楼2楼201会议室

主办单位： 信息与控制工程学院

报告摘要：

相比于单个移动机器人，多移动机器人系统能够协同完成多种复杂任务，相关控制方法研究已成为近年来的热点。本次报告将探讨多移动机器人系统的协同编队控制问题，并介绍报告人团队在该领域的研究成果，包括单车轨迹跟踪控制、多车协同编队控制、扩展应用案例等。通过构建嵌入式协同控制研究框架，为多移动机器人系统协同编队控制问题提供简洁模块化、可扩展性好、实用性强的解决方案。本次报告将结合报告人团队的研究工作，从单车到多车、从理论到应用等多个维度分析探讨多移动机器人协同控制的相关研究，并进行展望。

报告人简介：



王翔宇，东南大学青年首席教授、博导，机电系统控制实验室骨干成员，国家级青年人才。2014年博士毕业于东南大学，后留校在自动化学院任教。研究方向为非光滑控制、抗干扰控制以及在多机器人系统、电力电子系统等的应用。主持3项国家自然科学基金项目，作为合作单位负责人参与国家自然科学基金重点项目1项，主持其他纵向和横向项目10余项。在国内外学术期刊发表论文70余篇，其中20余篇发表在Automatica和IEEE TAC、TASE、TIE、TPE等IEEE系列汇刊。担任SCI期刊IET CTA和IJMVA副编辑。出版专著1部，获授权国内外发明专利20余件。作为主要完成人获得教育部自然科学奖一等奖、二等奖，日内瓦国际发明展金奖，江苏省装备制造领域十大科技进展，牵头获得华为公司火花奖、江苏省自然科学百篇优秀学术论文等奖励，入选斯坦福全球前2%科学家榜单。担任江苏省自动化学会秘书长、IEEE高级会员、中国自动化学会高级会员、中国指挥与控制学会高级会员和多个专委会的委员。担任多个国内外学术会议的组委会主席、程序委员会主席、出版主席等职务。