

参考文献(References)

- [1] Dahleh M A and Pearson J B. Minimization of a regulated response to a fixed input [J]. IEEE Trans. Automatic Control, 1988, 33(10):924-930
- [2] Deodhare G and Vidyasagar M. Control systems design via infinite linear programming [J]. Int J Control, 1992, 55(6):1351-1380
- [3] Sznajer M and Bu J. Mixed l_1/H_∞ control of MIMO systems via convex optimization [J]. IEEE Trans. Automatic Control, 1998, 43(9):1229-1241
- [4] Chen X and Wen J T. A linear matrix inequality approach to discrete-time mixed l_1/H_∞ control problems [A]. In Proc. 34th IEEE Conf. Decision and Control, Invited Session on Multiobjective Robust Control II [C], New Orleans, L A, USA, 1995, 3670-3675
- [5] Salapaka M V, Dahleh M and Voulgaris P G. MIMO optimal control design: The interplay between the H_2 and the l_1 norms [J]. IEEE Trans. Automatic Control, 1998, 43(10):1374-1388
- [6] Lu Xiang and Sun Youxian. Robust stabilizing controller design for optimal dynamic performance indexes [J]. Control and Decision, 2000, 15(1):11-14 (in Chinese)
- [7] McDonald J S and Pearson J B. l_1 -optimal control of multivariable systems with output norm constraints [J]. Automatica, 1991, 27(2):317-329

本文作者简介

刘翔 1964年生,1987年清华大学自动化系毕业,1999年在浙江大学控制系获得博士学位,现在浙江大学从事博士后研究工作,感兴趣的研究领域包括:鲁棒及智能计算机控制、智能生产调度等。
Email: xlu_6928cn@sina.com

王文海 1967年生,浙江大学控制系副研究员,感兴趣的研究领域是分布式计算机控制系统,生产过程自动化等。

孙优贤 1940年生,教授,博士生导师,中国工程院院士,现任浙江大学控制工程科学学院院长,工业控制研究所所长,1984年至1987年获德国洪堡奖学金,长期从事过程控制,鲁棒控制理论及应用, H_∞ 控制理论与应用,容错控制理论及应用研究以及造纸过程模型化和计算机控制,发表论文300多篇,著作10余本,获各类科技进步奖20多项。

2002年国际机器人焊接、智能化与自动化会议(RWIA'2002)

暨第四届中国机器人焊接会议(CCRW'2002)

2002年12月8~10日,上海,中国

征 文 通 知

随着先进制造技术的发展,机器人焊接及智能化焊接技术成为材料加工领域的热点问题,当前服役的工业机器人中,将近一半应用于焊接加工过程,然而其普遍采用的示教再现工作方式难以满足先进制造技术发展以及高质量焊接产品的要求,因此,有必要发展机器人焊接及相关领域的智能化技术。

2002年国际机器人焊接、智能化与自动化会议(RWIA'2002)暨第四届中国机器人焊接会议(CCRW'2002)正是在这样一种背景下举办的,本次会议由上海交通大学承办,中国焊接学会、中国焊接学会机器人与自动化专委会、中国焊接协会汽车专委会、中国焊接协会工程机械专委会主办,中国机械工程学会、中国焊接协会、上海焊接学会、上海焊接协会、上海机械工程学会协办,本次会议将为机器人制造及应用领域的专家学者提供一个相互交流的论坛,特别是在焊接应用领域,本次会议的论文将作为《机器人》杂志的特刊发表,高质量的论文经过国际顾问委员会的专家评选后,将被推荐发表于SCI或EI检索的国际杂志。

征文范围包括机器人焊接、智能化机器人技术与制造技术、智能化与自动化等,征文范围编号如下:

- | | | |
|------------------|------------------|--------------|
| S1 机器人焊接智能化技术及系统 | S6 遥控机器人焊接 | S11 焊接自动化技术 |
| S2 焊接机器人设计与分析 | S7 焊接过程传感及数据融合技术 | S12 智能化制造系统 |
| S3 焊接过程建模、分析与控制 | S8 焊接过程计算机视觉技术 | S13 柔性制造系统 |
| S4 基于知识的焊接系统 | S9 焊接机器人系统虚拟现实技术 | S14 工业人工智能技术 |
| S5 焊接机器人路径规划与编程 | S10 焊接过程质量智能控制 | S15 其它相关主题 |

征文要求

论文作者应向会议秘书处提交英文或中文的文章全文,一式三份,投稿封面应包括:文章题目、作者姓名、所属单位、联系电话及电子邮件地址、文章摘要、3~5个关键词、主要作者简介,以及投稿范围编号(例如:S1 机器人焊接智能化技术及系统)。

提交的论文一律要求用MS-WORD排版,篇幅一般不超过4页(来稿要求提供电子版)。

投稿论文应于2002年6月30日前提交,联系人及地址如下:

联系人:邱涛

联系人:高洪明

地址:上海市华山路1954号

地址:哈尔滨市西大直街92号

上海交通大学焊接工程研究所

哈尔滨工业大学436信箱

邮编:200030

邮编:150001

电话:021-62932429

电话:0451-6415537

传真:021-62932429

传真:0451-6416186

Email:rwlab@mail.sjtu.edu.cn

Email:crwdai@hope.hit.edu.cn

关键日期

论文提交期限:2002年6月30日;录用通知期限:2002年8月15日;论文终稿提交期限:2002年9月30日。