

系统就能有满意的响应.并且,此 CMAC 控制器对于系统参数的变化有较强的鲁棒性,当系统参数有较大变化时,仍能保持平稳快速的响应.但是关于此 CMAC 控制器在水轮机调速器中的应用的研究仍很初步,进一步研究将增加 CMAC 控制器的维数,将负荷的变化也考虑在内,且采用水轮机发电系统的非线性模型.

参考文献(References)

- [1] Kraft L G III, David P C. A summary comparison of CMAC neural network and traditional adaptive control systems [A]. Neural Network for Control [M]. Cambridge, U S.: The MIT Press, 1990, 143 - 170

- [2] Jin Bo. Research on hydraulic turbine speed governor with parallel hydraulic system [D]. Hangzhou: Zhejiang University, 1998 (in Chinese)
- [3] Jin Bo, Zhu Shiqiang, Zhang Guangqiong, et al. Study on parallel connected hydraulic position control system [J]. Chinese Journal of Mechanical Engineering, 2000, 36(9): 72 - 82 (in Chinese)
- [4] Jin Bo, Zhu Shiqiang, Zhang Guangqiong, et al. Use orthogonal experimental method to adjust PID parameters [J]. China Mechanical Engineering, 2000, 11(6): 682 - 703 (in Chinese)

本文作者简介

金 波 1971 年生. 于 1998 年在浙江大学获博士学位. 现任浙江大学流体传动及控制国家重点实验室副教授. 主要从事电液控制系统和机电一体化系统的研究. Email: bjia@sfp.zju.edu.cn

俞亚新 1974 年生. 于 2000 年在浙江大学获硕士学位. 现于浙江工程学院机械系任教.

中国第五届智能机器人学术研讨会纪要

(2002 年 10 月 20 日)

由中国人工智能学会智能机器人专业委员会主办,福州大学计算机科学与技术系承办,福建省凯特有限公司协办的中国第五届智能机器人学术研讨会,于 2002 年 10 月 18 - 20 日在福州隆重召开.这是进入新世纪后我国智能机器人学领域的一次全国性会议.中国工程院院士蔡鹤皋教授、中国工程院院士何继善教授、湖南省政协副主席蔡自兴教授、福州大学校长吴敏生教授、副校长信息学院院长王钦敏教授、福建省凯特有限公司总经理许维健教授和来自全国各地从事智能机器人学和相关学科研究、开发与应用的专家代表近 100 人,出席了会议开幕式.吴敏生校长、王钦敏院长、蔡鹤皋院士、何继善院士在会上致词.大会主席蔡自兴教授致开幕词.中国人工智能学会等发来了贺信贺电,预祝会议圆满成功.

开幕式后,蔡自兴教授做了《我国智能机器人的若干研究课题》的主题报告;黄心汉教授等九位专家做了大会主题报告,然后,分组进行学术报告和科技交流.代表们在主会场和各分会场进行了广泛、深入和热烈的讨论,气氛活跃.

本次会议的所有报告和论文,由《计算机科学》杂志专辑出版.

会议期间进行了仿真机器人足球邀请赛.经过紧张角逐,哈尔滨工业大学队获得冠军,华南理工大学队获得亚军,武汉化工学院队和黑龙江工程学院队并列季军.通过比赛,促进了智能机器人的普及与发展.

会议期间,还进行了中国智能机器人专业委员会的换届工作.在充分酝酿和民主协商的基础上,以无记名投票方式选举了新一届专业委员会.本委员会现由 84 名委员组成.在三届一次委员会议上,推举蔡自兴为名誉主任,黄心汉为主任委员,朱森良、杨静宇、梁天陪、贺汉根、谭民为副主任委员,王敏为秘书长.会上还推举了本委员会的高级顾问 11 名和荣誉委员 16 名.

与会代表们对各级领导和专家的热情支持,对大会程序委员会、组织委员会和论文集编辑委员会的辛勤劳动表示衷心的感谢,对承办单位福州大学计算机系和协办单位福建省凯特有限公司的杰出贡献表示特别感谢.代表们对本次会议的各项工作表示满意,对会议的圆满成功表示由衷高兴和热烈祝贺.

下届学术研讨会将于 2004 年在武汉举行,由华中科技大学承办.让我们 2004 年在武汉再见,以新的研究成果迎接第六届学术研讨会的召开.

(黄心汉)