

- [2] Liu Ren-hong, Tian Wei-han. Nonlinear control of chaos [J]. Chinese Physics Letters, 1998, 15(4):249-251
- [3] Yang Shiping, Tian Gang, Xu Shushan, Hu Gang. Feedback control chaos on section image of nonlinear delay [J]. The Press of Physics, 1996, 45 (7):1101-1105
- [4] Xu Jianxue. Modern Theory of Nonlinear Dynamics—Fork, Chaos, Fractal [M]. Xi'an: Press of University of Jiaotong Xi'an, 1998 (in Chinese)
- [5] Liu Shishi, Liu Shida, Tan Benku. Nonlinear Strnospheric Dynamics [M]. Beijing: Press of National Defence Industry, 1996 (in Chinese)
- [5] Zheng Weimin. Positive Feedback [M]. Beijing: Press of University of Qinghua, 1997 (in Chinese)
- [7] Gora P, Boyarsky A. Iterated function systems and dynamical systems [J]. Chaos, 1995, 5(4):634-639

#### 本文作者简介

潘永湘 1946年生,西安理工大学自动化与信息工程学院副教授,主要从事过程建模,系统优化与智能控制等领域的研究工作。

刘兴伟 1975年生,西安理工大学自动化学院控制理论与应用硕士研究生,主修方向为混沌控制及其应用研究。

李敏远 1957年生,西安理工大学自动化与信息工程学院副教授,主要从事控制理论领域的研究工作。

## 第四届全球智能控制与自动化大会(WCICA'02)

### 征 文 通 知

第四届全球智能控制与自动化大会(WCICA'02)将于2002年6月10~14日在上海召开,大会热忱欢迎广大同行踊跃投稿,录用的论文将由正式出版社出版论文集,并成为国际重要检索机构如EI、INSPEC等的检索源,征文范围如下:

S1 智能控制	S11 变结构控制	S21 分布式控制系统
S2 神经网络	S12 非线性系统与控制	S22 传感与测量
S3 模糊系统与模糊控制	S13 鲁棒控制	S23 运动控制
S4 遗传算法与进化计算	S14 优化控制与优化方法	S24 智能机器人
S5 人工智能与专家系统	S15 大系统理论与方法	S25 电力系统
S6 智能调度与生产计划	S16 故障诊断	S26 环境与生物工程
S7 学习控制	S17 CIMS与制造系统	S27 人机系统
S8 系统理论与控制理论	S18 仿真与控制系统CAD	S28 智能仪表
S9 建模、辨识与估计	S19 智能信息处理系统	S29 智能交通系统
S10 自适应控制	S20 混合系统与DEDS	S30 各种应用

投稿者请提交3份用中文或英文书写的论文全文,并在首页中注明论文题目、作者姓名和单位、联系人的详细通讯地址(包括电话、传真和E-mail)、摘要、3~5个关键词以及所属的征文领域(如S1智能控制)。大会特别欢迎专题分会的建议,建议应包括分会主题、至少5个报告者的名单及其论文题目,并完全按照上述同样要求提交论文全文。

请于2001年10月31日前将论文打印稿一式三份寄至:

上海交通大学自动化系 WCICA'02 秘书处

邮政编码:200030

电话:021-62932114 传真:021-62932045

E-mail:secretariat@wcica.sjtu.edu.cn

http://wcica.sjtu.edu.cn

Robotics, 1993, 7(4):361 - 383

- [4] Chen G D, Chang W S, Zhang P, Chen J. Hybrid position/force control for dual-arm symmetric coordination—model, algorithm and realization [J]. Acta Automatic Sinica, 1996, 22(4):418 - 427 (in Chinese)
- [5] Walker I D, Freeman R A, Marcus S I. Analysis of motion and internal loading of objects grasped by multiple cooperating manipulators [J]. Int. J. of Robotics Research, 1991, 10(4):396 - 409

### 本文作者简介

**陈国栋** 1968年生, 1990年、1994年在国防科学技术大学自动控制系获学士和硕士学位, 现为空军第五研究所高级工程师. 研究兴趣有机器人、智能制导控制与仿真.

**常文森** 1935年生, 国防科技大学教授, 博士生导师. 研究兴趣有智能控制, 机器人, 磁悬浮技术.

**张彭** 1934年生, 国防科技大学教授, 博士生导师. 研究兴趣有智能控制, 机器人技术.

## 2002 中国控制与决策学术年会(14th CDC)征文通知

**会议主题:** 控制与决策系统的理论与应用

**征文范围:** 1. 广义系统、大系统、非线性系统、混沌系统、系统稳定与镇定; 2. 自适应、鲁棒、预测、变结构控制; 3. 系统滤波、辨识、参数估计; 4. 频域控制、状态反馈控制、最优控制、 $H_\infty$  优化、动态规划、组合优化方法; 5. 智能控制、模糊控制、专家系统; 6. 神经网络及其应用; 7. 故障检测、容错、冗余、系统完整性; 8. 离散事件系统(FMS、CIMS)、混合系统; 9. 社会经济、生产计划、生产调度、生产管理系统; 10. 对策、决策理论及应用; 11. 信息管理、决策支持系统及系统仿真; 12. 军事信息科学与技术; 13. 其它(机器人、电力系统、拖动控制、工业过程控制、仪器仪表、计算机控制等).

**时间地点:** 2002年5月 河南省郑州市

**论文要求:** 1. 具有较高学术水平, 内容充实具体; 2. 未在国内外公开发行的刊物和全国性学术会议上发表或宣读; 3. 全文不超过 5000 字(含图表所占字数, 插图限 3~4 幅); 4. 写作格式参见本会议文集; 5. 原稿字迹清楚, 插图规范, 文中易混字母大小写及上下角标用铅笔标明; 6. 来稿请注明“CDC'2002 征文”字样, 并标明原稿属“征文范围”哪一类文稿; 7. 写清第一作者详细通讯地址、邮编及电话; 8. 来稿一式二份, 本会不退稿.

**论文评优:** 应广大作者和读者的要求, 本届年会将评选优秀论文.

**论文出版:** 录用论文统一编辑, 激光照排, 胶版印刷, 出版社正式出版发行.

**截稿日期:** 2001年11月15日

**录用通知:** 2001年11月30日以前

**联系地址:** 110004 沈阳市东北大学 125 信箱

**联系人:** 李淑华

**电 话:** (024)23906437