

怀念韩京清老师

侯忠生

(北京交通大学 先进控制系统研究所, 北京 100044)

韩京清老师是我国控制理论和应用的早期开拓者之一. 他用最优控制理论提出了拦截问题中新的制导概念和方法; 他在国内率先推动控制系统计算机辅助设计软件的开发和研究; 他创造性地提出了计算人口“总和生育率”的“生育基数法”; 他创建了自抗扰控制理论与方法. 尤其是他所创立的“自抗扰控制理论与方法”, 更是中国学者在控制科学与工程领域做出的具有里程碑意义的杰出贡献.

我在1992—1994年读博士期间跟随导师韩志刚教授到北京中国科学院系统科学研究所出差, 有幸认识了韩老师. 1997年来到北京交通大学工作后, 见面和交流的机会逐渐多了, 加上脾气相近, 研究兴趣相同, 就成为了忘年交. 每次与韩老师见面, 总是有很多话与韩老师聊. 从自抗扰技术研究的进展, 到我目前的研究工作怎么做, 等等. 每一次谈话都给予了我很大的动力和帮助. 可以说, 没有韩老师的言传身教, 我不可能有这么大的毅力和勇气坚持无模型自适应控制理论研究这么多年.

韩老师是一个真正的学者, 他不仅自身对学术追求矢志不渝, 而且还鼓励我们这些小字辈坚持自己的学术理想. 记得20世纪90年代初我刚开始研究无模型自适应控制时, 这个课题在当时的学术界还属于新生事物, 自己做工作不够深入细致, 文章写的也不好, 投稿文章屡屡被拒, 自己有些迷茫, 学术研究的信心也有些动摇了. 我就此事请教韩老师, 他的回答非常肯定和坦诚: “无模型控制的研究方向没有错, 将来一定会好起来的! 不要放弃, 一定要坚持! 先抓应用, 再搞理论证明. 我在控制领域工作这么多年了, 情况也是这样.” 韩老师的这番话给我很大启发. 从那以后, 我再也没有换方向的想法了. 每次见面, 他不仅热心地介绍他钟情的自抗扰技术的进展以及最新的想法, 还帮助我们这些小字辈理清研究思路. 记得他说过: “要将自抗扰技术与无模型自适应控制之间的关系建立起来, 一个是连续的, 一个是

离散的, 形成中国人对控制理论原创性的贡献”. 然而, 到现在我还没有实现韩老师当时的嘱托, 思之汗颜. 韩老师, 我一定要将这件事情做好, 一定要在不远的将来将您的嘱托实现, 您老人家就放心吧!

还有一件事也让我记忆深刻. 记得那是1994年去牡丹江参加中国控制专家学术会议. 会议期间, 韩老师找到我和我的师弟牡丹江农垦管理局的穆勇, 问: “附近有朝鲜族乡, 有民族学校吧? 能麻烦您带我去看看吗?” 就这样, 我们三人就去了密山市连珠山乡朝鲜民族小学. 路上, 韩老师和我们聊起了他艰苦的学生时代. 他说: “我从小家穷, 穷的连被子都没有, 是靠国家和别人的资助才能上学和毕业.” 来到学校, 韩老师和学校老师及学生们的交谈十分融洽, 好像有说不完的话. 韩老师还向校长详细询问了学生们学习、生活的情况. 他还担忧地对校长说: “现在很多朝鲜族女孩的家长迫于生活压力, 不送她们上学, 而是让她们小小年纪就出去打工, 这是一个很大的问题.” 聊了很长时间, 他还没有离开的意思, 天色将晚才依依不舍地离开了学校. 后来我们得知, 韩老师在自己的母校资助了很多贫困学生, 帮助他们完成学业.

韩老师同时也是一位平易近人、热情而风趣的人. 记得有一次聚餐, 谈到家乡的民俗, 韩老师说到高兴之处竟然亲自跳起了朝鲜舞! 这对我们这些小字辈来说是十分难见到的场面, 这也让我看到了一向不苟言笑、严谨治学的韩老师的另一面, 那么亲切和真挚.

时光如梭, 转眼韩老师离开我们已经5年了. 然而, 每次参加控制界的学术会议, 或是到系统所去办事, 或是研究课题或申请课题遇到困难时, 脑海中依然会闪现出韩老师的音容笑貌, 他的谆谆教诲, 仿佛就在耳边. 先生仙去, 怀念长存!

韩老师, 想念您!