

2017 年度中文刊优秀论文:

轮式移动机器人的位置量测输出反馈轨迹跟踪控制

鄢立夏, 马保离

2016, 33(6): 763-771

深度强化学习综述:兼论计算机围棋的发展

赵冬斌, 邵坤, 朱圆恒, 李栋, 陈亚冉, 王海涛, 刘德荣, 周彤, 王成红

2016, 33(6): 701-717

采用预测控制的地铁节能优化控制算法

汪仁智, 李德伟, 席裕庚

2017, 34(9): 1129-1135

2017 年度英文刊优秀论文:

Adaptive robust control for four-motor driving servo system with uncertain nonlinearities

Wei Zhao; Xuemei Ren

2017, 15(1): 45-57

2017 年度中文刊优秀审稿人:

曾建平	厦门大学	王婕	河北工业大学
曾奎	中国航天科工集团第九总体设计部	李升波	清华大学
陈彭年	中国计量大学	魏伟	北京工商大学
陈勇	空军工程大学	吴春	浙江工业大学
陈志旺	燕山大学	谢永芳	中南大学
谌颖	航天 502 所	辛斌	北京理工大学
程龙	中国科学院自动化研究所	杨业	北京航天自动控制研究所
巩敦卫	中国矿业大学	袁小芳	湖南大学
黄波	南京理工大学	翟军勇	东南大学
蒋东荣	重庆理工大学	张明	国防科学技术大学
李衍杰	哈尔滨工业大学	张维存	北京科技大学
李贻斌	山东大学	张雪波	南开大学
刘聪	空军工程大学	张扬名	北京航空航天大学
刘洋	北京市机械设备研究所	周川	南京理工大学
卢晓	山东科技大学	周庆瑞	中国空间技术研究院
孙明玮	南开大学	周艳平	青岛科技大学
孙维超	哈尔滨工业大学	邹涛	中国科学院
王东	大连理工大学		

2017 年度英文刊优秀审稿人:

崔巍 华南理工大学 马树萍 山东大学 DONG YANG 东北大学