

# 2021 第四届 IEEE 国际无人系统大会

## 征文通知



### IEEE ICUS 2021

由中国指挥与控制学会、IEEE 北京分会主办，同济大学、北京理工大学、中国指挥与控制学会无人系统专业委员会承办的**第四届 IEEE 国际无人系统大会 (ICUS 2021)** 将于 2021 年 10 月 15-17 日在北京召开。

### 会议简介

IEEE 国际无人系统大会是由中国指挥与控制学会发起，与 IEEE 中国地方分会和相关高校共同举办的系列学术会议，旨在为全球无人系统科学、技术与工程领域的专家、学者和产业界人士搭建一个开阔视野、激发创新的学术交流平台，充分展示和分享无人系统、机器人、自动化和智能系统等领域的创新理念、最新研究成果和最佳实践，进一步促进无人系统技术领域的国际交流与合作。

中国指挥与控制学会致力于将国际无人系统大会打造成国际知名的顶级学术会议。自 2017 年以来，大会已成功举办三届，会议论文集均由 IEEE Xplore 出版收录、EI 检索。热忱欢迎海内外广大同

仁踊跃投稿、参会，共同为打造国际顶会贡献力量！

## 征文范围

征文范围包括但不限于：

- + 空间无人系统
- + 空中无人系统
- + 水面无人系统
- + 水下无人系统
- + 地面无人系统
- + 机器人系统
- + 有人系统与无人系统的协同控制
- + 新概念无人系统
- + 仿生无人系统
- + 无人系统对抗博弈
- + 反无人系统技术
- + 无人系统动力学
- + 无人系统安全与防护
- + 人工智能技术及其在无人系统中的应用
- + 无人系统导航与路径规划
- + 无人系统模拟仿真
- + 无人系统网络与通信
- + 无人系统多源信息融合
- + 无人驾驶技术
- + 无人系统的人机交互
- + 无人系统在农业、公安、交通、减灾、救灾等领域的应用

## 重要日期

论文初稿提交截止：	2021年6月20日
发录用通知：	2021年8月23日
论文终稿提交截止：	2021年9月5日
早鸟注册截止：	2021年9月17日
大会举行：	2021年10月15-17日

## 撰写要求

### 一、完整论文 (full paper)

1. 完整论文需严格按照会议网站提供的模板撰写英文论文。
2. 完整论文必须是未发表的原著，严禁一稿多投。
3. 完整论文一般不超过6页，最多8页(包括图、表格、参考文献)

献)，超过 6 页的部分将收取超页费。

4. 文责自负，作者应确保论文不含涉密内容。

## 二、长摘要 (extended abstract)

1. 长摘要旨在分享优秀研究成果，已发表的内容也可投稿。

2. 请使用大会网站提供的模板撰写英文论文

3. 长摘要一般不超过 4 页。

### 提交和出版

1. 完整论文和长摘要，均需在 6 月 20 日之前，通过大会网站投稿系统提交 PDF 格式的论文初稿。

2. 录用的完整论文在注册并到会交流后，纳入大会论文集，送 IEEE Xplore 收录，EI 检索。

3. 录用的长摘要可注册并参会交流，但不进行版权转让，不纳入会议论文集，不送 IEEE Xplore 收录和 EI 检索，不影响其改投他刊。

4. 长摘要论文注册费与完整论文相同。

更多内容，请访问大会网站：<http://icus2021.c2.org.cn>

## 大会组织机构

### 主办单位



### 承办单位



### 大会主席



费爱国院士，中国指挥与控制学会理事长



陈杰院士，IEEE/IFAC Fellow，同济大学校长



王飞跃研究员，IEEE/IFAC Fellow，中科院自动化研究所

### 大会副主席

龙腾教授，北京理工大学

吕金虎教授，北京航空航天大学

李东光教授，中北大学

## 技术程序委员会主席



潘泉教授，西北工业大学

## 技术程序委员会副主席

任章教授，北京航空航天大学

何斌教授，同济大学

徐昕教授，国防科技大学

戴斌教授，军事科学院

刘华平教授，清华大学

袁源教授，西北工业大学

田大新教授，北京航空航天大学

朱荣刚研究员，洛阳电光设备研究所

## 出版主席

周孟奇教授，IEEE 中国理事会常务副主席

## 大会秘书处

闫红伟，中国指挥与控制学会

宋 鹏，中国指挥与控制学会

电 话：010-68964784

E-mail: [icus@c2.org.cn](mailto:icus@c2.org.cn)