

## 论坛日程

时 间	报告题目	报告人
10:00-10:10	论坛介绍、欢迎辞，宣布开始	主持人：李卫国
10:10-10:50	Robust Model Predictive Control for Autonomous Underwater Vehicles	Professor in the Department of Mechanical Engineering, University of Victoria, Canada Fellow of IEEE, ASME & CSME Yang Shi
10:50-11:30	岛礁海域自主测量无人艇技术及应用	上海大学无人艇工程研究院院长、微纳操作技术研究中心主任、教授 谢少荣
11:30-11:40	休息	
11:40-12:20	基于无人艇的海洋调查测绘系统	北京海兰信数据科技股份有限公司无人系统部技术总监 张晓峰
12:30	午休	
13:50-14:00		主持人：谢广明
14:00-14:40	两栖多足仿海蟹机器人技术	哈尔滨工程大学水下机器人技术重点实验室主任、教授 秦洪德
14:40-15:20	迈向深远海的水下机器人	中国科学院沈阳自动化研究所 副研究员 衣瑞文
15:20-15:30	休息	
15:30-16:10	机器鱼依墙游动的控制研究	台湾大学工程科学及海洋工程系教授 郭振华
16:10-16:50	Soft robots and Soft active materials	浙江大学航空航天学院副教授、 博士生导师 软体机器人与柔性智能设备实验室与海洋软体仿生智能系统 研究中心负责人 李铁风

时间：2017年7月29日

地点：合肥清华启迪科技城 创客空间报告厅