

2022 第五届 IEEE 国际无人系统大会

征文通知



IEEE ICUS 2022

由中国指挥与控制学会、IEEE 广州分会主办，中山大学和中国指挥与控制学会无人系统专业委员会、集群智能与协同控制专业委员会、空中多智能体协同控制专业委员会承办的**第五届 IEEE 国际无人系统大会 (ICUS 2022)** 将于 2022 年 10 月 14-16 日在广州召开。

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，大会已成功举办四届，会议论文集均由 IEEE Xplore 收录出版、EI 检索。

本届大会优秀论文还将推荐到 **SCI 期刊**《中国航空学报(英文版)》

(IF: 2.769)、《Sensors》(IF: 3.576)、《Applied Sciences》(IF: 2.679)、《Electronics》(IF:2.397)、《Drones》,ESCI 期刊《Robotics》(CiteScore: 4.9)发表。

本次大会将通过主旨报告、特邀专题论坛、分组研讨、口头报告、海报展示等丰富多彩的形式和内容,为与会专家学者提供一场学术盛宴。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:	2022年 7月1日 7月20日
发放录用通知:	2022年8月20日
论文终稿提交截止:	2022年9月5日
早鸟注册截止:	2022年9月20日
大会举行:	2022年10月14-16日

撰写要求

大会可接收的论文分为完整论文（full paper）和长摘要（extended abstract）两类。

一、完整论文（full paper）

1. 请严格按照会议网站提供的 Microsoft Word-A4 或 LaTeX 模板撰写英文论文。
2. 完整论文一般不超过 6 页(包括图、表格、参考文献)，超过 6 页的部分将收取超页费。
3. 完整论文将送 IEEE CrossCheck 查重，内容重复率不超过 15%（不含参考文献）。
4. 完整论文必须是未发表的原著，严禁一稿多投。
5. 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。

相关模板下载，请访问：

<https://icus2022.c2.org.cn/Call-for-Papers/>

提交和出版

1. 完整论文和长摘要，均需在 **7 月 20** 日之前，通过大会网站投稿系统（<https://icus2022.c2.org.cn/Submission/>），提交

PDF 格式的初稿。

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. 长摘要注册收费标准与完整论文相同。

特邀专题

为更好聚焦热点前沿问题，交流优秀成果，激发创新灵感，大会诚邀各位专家学者组织专题论坛，每个专题应至少包括 6 篇稿件（含完整论文和长摘要）。

特邀专题稿件的撰写、提交、注册和出版等要求与普通稿件相同，同时需要在初稿提交截止日期（2022 年 ~~7 月 1 日~~ **7 月 20 日**）前通过大会网站投稿系统（<https://icus2022.c2.org.cn/Submission/>）提交 PDF 格式的初稿。提交稿件时请选择 Invited Session，然后填写相应的专题会议代码（Session Code）。大会将依据该代码选择相应的专家进行专题评审。

更多内容，请访问大会网站：<https://icus2022.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



刘德荣教授，IEEE Fellow，广东工业大学



陈杰院士，IEEE Fellow，同济大学校长



王飞跃研究员，IEEE Fellow，中科院自动化研究所

程序委员会主席



潘泉教授，西北工业大学

程序委员会副主席



张英朝教授，中山大学



罗宗富副教授，中山大学

组织委员会主席



陈洪波教授，中山大学系统科学与工程学院院长

组织委员会副主席



庄学彬副教授，中山大学系统科学与工程学院副院长



袁源教授，西北工业大学

出版主席



宋荣教授，中国指挥与控制学会

大会秘书处

闫红伟，中国指挥与控制学会，手机：13693003658

宋 鹏，中国指挥与控制学会，手机：18810331835

王 菲，中山大学系统科学与工程学院

E-mail: icus@c2.org.cn