

SEMINAR



SERIES

北京大学工学院

先进制造与机器人系

报告题目：多智能体系统的分布式状态估计

报告人：苏厚胜 教授（华中科技大学）

报告摘要：

多智能体系统分布式观测是当前网络科学研究的热点问题。智能体在可检测部分状态用观测信息设计Luengerberger观测器进行估计，在不可检测部分状态通过与邻居智能体交互达到一致的思想，设计分布式观测器，使每个智能体实现对目标的全局估计与追踪。研究中考虑了面临多源头、多层次和多变化的各类不确定性因素的影响。这些不确定性因素通过影响邻居信息的准确性、保密性、完整性和可用性，导致各个智能体估计出现偏移，甚至出现不可追踪现象，从而对集群系统估计性能产生显著的影响。在智能体通信和目标动态行为两方面存在不确定性因素的影响下，进一步设计随机分布式观测器和分布式区间观测器，以实现为目标的全局估计与追踪。

报告人简介：



苏厚胜，华中科技大学人工智能与自动化学院教授、博士生导师、国家杰出青年科学基金获得者、国家“万人计划”青年拔尖人才。自主智能无人系统教育部工程研究中心副主任。获国家自然科学基金二等奖（排3）、教育部自然科学一等奖（排2）、湖北省自然科学一等奖（排2）、广东省技术发明奖一等奖（排3），也是科睿唯安全球高被引学者、爱思唯尔中国高被引学者、教育部新世纪优秀人才、湖北省杰出青年基金获得者。主持6项国家自然科学基金，担任科技部人才项目会评专家、国家自然科学基金委信息学部会评专家、香港RGC项目通讯评审专家。发表SCI期刊论文200余篇。其中ESI高被引论文30余篇、IEEE汇刊论文100余篇。担任*IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics: Systems*等国际期刊的Associate Editor。

主持人：李阿明 研究员

时 间：10月14日（周一）9:30-10:30

地 点：新奥工学大楼 1050 会议室

欢迎广大师生参加交流与研讨！