

新闻

- 综合新闻
- 通知公告
- 图片新闻
- 学术活动
- 科研动态
- 媒体焦点
- 视频新闻
- 专题

您现在的位置: 首页>新闻>学术活动

沈阳自动化研究所两篇论文在IEEE ROBIO 2011会议上获奖

2011-12-16 | 【大 中 小】【打印】【关闭】

2011年12月7日至11日, 2011年IEEE机器人与仿生学国际会议(2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, 以下简称IEEE ROBIO 2011)在泰国普吉岛召开。IEEE ROBIO是继ICRA和IROS之后, 国际机器人学界的又一个旗舰会议。沈阳自动化研究所机器人学国家重点实验室两篇论文分别获得会议最佳视频论文奖和“T. J. Tarn机器人学最佳论文”提名奖。

本次会议由IEEE 机器人学和自动化学会、日本千叶工业大学、香港中文大学和ROBIO 基金会共同举办, 共收到了来自40多个国家和地区的630篇论文。经过认真审核, 495篇论文被收录到IEEE会议论文集, 论文涉及的内容包括: 机器人学、自动化、智能系统、微纳米操作机器人以及多种尺度的生物仿生系统。

在本次会议上, 沈阳自动化研究所机器人学国家重点实验室两篇论文脱颖而出, 获得两个奖项。其中微纳米课题组王淑娥同学与导师李文荣研究员、董再励研究员等合作的论文“Towards Automated Micro/Nano-scale Manipulation, Separation, and Fabrication by Optically-induced DEP Force”, 以自动化微纳米操作为研究背景, 提出了基于光诱导介电泳机制的自动化微纳米操控技术, 实现了不同尺寸微纳米粒子的自动化分离, 从而显著促进了自动化微纳米操控技术的发展, 得到与会专家的好评而获得会议最佳视频论文奖(Best Video Award)。控制组谷丰同学与导师韩建达研究员、王越超研究员等合作的论文“Theoretical and Experimental Study of Uncertain Set Based Moving Target Localization Using Multiple Robots”以动态目标定位为研究背景, 提出了一种基于扩展集员滤波方法的协作定位技术, 显著提高了定位精度和效率, 并在实际系统中得到了应用, 获得“T. J. Tarn机器人学最佳论文”提名奖(Finalists of T. J. Tarn Best Paper in Robotics)。

近年来, 沈阳自动化研究所积极鼓励科研人员和研究生参加高水平国际学术会议, 开拓学术视野和促进学术交流, 使得学术能力和基础研究水平不断提高。近三年来, 先后有多篇论文在M2VIP、 IEEE ICMA、 IEEE-ROBIO、 IEEE-NEMS、 3M-NANO等国际会议上获得最佳会议论文奖、最佳学生论文奖、最佳会议视频奖等奖励。这些奖项的获得不仅扩大了沈阳自动化研究所研究成果的国际影响, 同时也表明沈阳自动化研究所科研水平的稳步提升。(机器人学国家重点实验室 王淑娥)

>> 评论

所区风貌



相关链接



ARP



Email



所报



中国科学院
CHINESE ACADEMY OF SCIENCES

中国科学院沈阳自动化研究所 版权所有 1996-2011 辽ICP备05000867 联系我们
地址：中国辽宁省沈阳市沈河区南塔街114号 邮编：110016 留言反馈 网站地图