



新闻动态

首页 / 新闻动态 / 学术活动

通知公告

招聘招生

图片新闻

综合新闻

科研动态

项目通知

学术活动

会议信息

传媒扫描

10月25日：任务驱动的无人飞行器视觉感知与规避技术

日期：2022年10月18日

打印 | 字体大小：大 中 小



学术报告

任务驱动的无人飞行器视觉感知与规避技术

报告时间：2022年10月25日(星期二)上午10:00

报告地点：南京天光所办公楼二楼报告厅

报告人：曹云峰教授（南京航空航天大学）

报告人简介：

曹云峰，南京航空航天大学教授，控制科学与工程和光学工程学科博士生导师，“国防科技工业有突出贡献中青年专家”，“江苏省333高层次人才培养工程”中青年科技领军人才（第二层次），“南京市有突出贡献中青年专家”，英国拉夫堡大学和加拿大康考迪亚大学高级研究学者。长期从事飞行控制领域的教学、科研和型号研制工作，曾任多个型号的飞控系统总师，主持/参与完成了我国第一架高原型无人机、第一架微型飞行器，第一架无人直升机、电子对抗型无人机和“天巡一号”小卫星等多个型号的飞行控制、导航与任务设备管理系统的研制任务，获国家科学技术奖4项，省部级科学技术奖16项。获国防科工委、总装备部“高技术武器装备发展建设工程”银质奖章，国防科工委国防武器装备研制银奖，荣立个人二等功2次，三等功1次。编著出版中英文著作各1部，发表学术论文百多篇，国防科技报告数十本，申请和授权发明专利数十件。已培养毕业硕士、博士研究生100多人。主要研究方向：无人飞行器控制与导航、基于视觉的目标检测与识别、基于模型的系统工程（MBSE）。



报告摘要：

世界各国正面临着以人工智能为代表的新一轮产业革命，国务院印发的《新一代人工智能发展规划》等纲领性文件，明确提出了从8个方面构建新一代人工智能关键共性技术体系，其中对于自主无人系统，明确提出要重点突破“自主无人系统复杂动态场景感知与理解共性技术”。无人飞行器系统作为一类典型的无人系统，因其所具备的感知交互、知识推理、自主决策等能力，已经成为国民经济和国防建设发展的新动能。与此同时，广泛的应用需求使得无人飞行器系统面临着自主性的严苛挑战，也使得动态开放环境下的感知与规避技术成为无人飞行器系统自主控制亟待突破的关键技术。

近年来，随着计算机、机器学习和智能控制技术的快速发展，基于视觉的感知与规避技术成为复杂动态场景感知与理解的一种有效手段和研究热点。本报告总结了近年来南航智能无人系统研究团队秉承“需求牵引，突破瓶颈”的宗旨，面向航空、航天和民航领域，在无人飞行器视觉感知与规避技术方面开展的研究工作，以期抛砖引玉，促进复杂动态场景感知与理解技术的发展，提升无人飞行器的自主控制能力。

欢迎大家参加！

南京天光所学术委员会

2022年10月18日



上一篇

下一篇

所长信箱

信访举报

网站地图

留言反馈

联系我们

友情链接



中国科学院
CHINESE ACADEMY OF SCIENCES

Copyright 2018 中国科学院南京天文光学技术研究所

地址: 江苏省南京市玄武区板仓街188号 邮编: 210042

电话: 86-25-85482218 传真: 86-25-85430617 电子邮件: office@niaot.ac.cn

苏ICP备06006537号 苏公网安备 32010202010385号

