

《兵工自动化》2016年特色专栏征文通知（第二轮通知）

为更好地服务于广大科研人员，为相关技术人员进行学术交流提供有利平台，《兵工自动化》在原有固定栏目（武器装备自动化、先进制造与管理、网络与信息技术、自动测量与控制、软件开发与应用）的基础上，近年来不断加大选题策划力度，出版特色专栏。根据2016年《兵工自动化》特色栏目出版计划，现已出版了2期特色专栏（2016年2期出版“先进弹药制造技术”专栏，2016年5期出版“机器人技术与应用”专栏）。应广大作者要求，《兵工自动化》对原特色专栏出版计划进行了调整，拟增加部分版面，将于下半年陆续推出“智能物联系统”（预计第7期）、“系统建模与仿真”（预计第8期）、“先进弹药制造技术”（预计第9或10期）、“机器人技术与应用”或“水中机器人技术”（预计第10或11期）等专栏，特面向社会征稿，现将有关事项通知如下：

一、征文范围

先进弹药制造技术：弹药装药工艺、弹药装配工艺、火工品装药装配工艺、自动化装药装备设备、弹药质量检测、弹药安全与可靠性生产、弹药绿色安全销毁、智能灵巧弹药设计及制造、火炸药安全自动化生产、其它高危产品先进制造工艺及技术、弹药行业情报、弹药行业标准和节能减排、弹药装药行业国内外相关机构管理模式。

机器人技术与应用：机器人理论与控制技术，智能机器人体系结构及实现方法，机器人学习、算法，基于网络的结构与控制，机器人传感技术、智能传感器，多智能体系统理论与应用，多传感器集成与

信息融合，移动机器人及自主导航技术，机器人视觉、图像处理与模式识别技术，机器人结构设计及计算机仿真技术，服务机器人，特种机器人，足球机器人，仿真（人）机器人，信息获取与数据挖掘，智能机器人的应用，下一代机器人，工业机器人及其零部件技术。

智能物联系统：物联网体系架构，物联网智能感知与信息获取，智能物联系统建模与仿真，物联网资源共享与协同，智能传感器，无线传感网络，多传感器信息融合，智能优化方法，虚拟现实与增强现实，多智能体系统与智能机器人网络，智能分布式系统与控制，机器学习与认知，分布式人工智能与专家系统，演化博弈与进化计算，复杂网络系统及应用，云计算、云仿真与云制造，供应链管理，嵌入式控制系统，智能交通系统，智能电网，智能医疗系统。

系统建模与仿真：国内外仿真技术的发展现状和趋势，系统仿真技术、建模与 VV&A 发展，仿真算法、仿真软件与仿真计算机发展，分布式仿真/HLA/仿真网络发展、复杂系统、智能系统仿真应用，仿真器与仿真设备需求，高性能并行计算机技术，作战系统仿真技术应用与发展，嵌入式仿真技术应用与发展，虚拟设计、制造技术应用及发展。

水中机器人技术：水中多机器人协作控制技术、水中机器人推进机理、水中机器人体系结构设计、水中机器人系统集成、传感器信息融合、水中机器人智能控制技术、水下精确导航技术、水下通信技术、高效能源技术、目标探测与识别技术、海洋环境适配技术、人工智能技术、水中机器人运动控制体系结构、水中机器人建模及运动仿真技术、水中机器人路径跟踪与协调控制、视觉感知技术。

二、征文要求

1. 论文必须为原创，未在国内外公开发行的刊物上发表或会议上宣读过。
2. 论文统一采用《兵工自动化》刊文格式，用 word 编辑，发送到《兵工自动化》采编系统 (<http://bgzdh.ijournals.com.cn>，咨询电话：0816-2278175)，来稿请注明相应专栏名称。
3. 内容具体，突出作者的创新成果，具有较重要的学术价值与推广应用价值。
4. 投稿人应确保文章不涉及国家秘密，并提供投稿人所在单位的保密审查证明文件。
5. 应征论文无论录用与否均不退稿，请作者自留底稿，敬请谅解。
6. 征文截止日期原则上为该专栏出刊月前两个月。

《兵工自动化》编辑部

2016年5月17日