

项目名称：受限信息下水下航行器自主航行决策与协同控制理论及方法

提名者：中国科学院沈阳分院

主要完成人(完成单位)：田宇（中国科学院沈阳自动化研究所），王昊（东北大学），张进（辽宁大学），冀大雄（浙江大学），李岩（中国科学院沈阳自动化研究所）

代表性论文（专著）目录（不超过 7 篇）

序号	论文（专著） 名称/刊名 /作者	年卷页码 （xx 年 xx 卷 xx 页）	发表时间 （年月日）	通讯作者 （含共同）	第一作者 （含共 同）	国内作者	论文署名单 位是否包含 国外单位	国内/国外/ 省内代表性 论文（专 著）
1	Neural adaptive command filtered control for cooperative path following of multiple underactuated autonomous underwater vehicles along one path/ IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems/Hao Wang, Yu Tian, Hongli Xu	2022, 52(5), 2966-2978	2022 年 4 月 15 日	田宇	王昊	王昊，田 宇，徐红丽	否	国外

2	Development of a virtual platform for telepresence control of an underwater manipulator mounted on a submersible vehicle/IEEE Transactions on Industrial Electronics/Jin Zhang, Wei Li, Jiancheng Yu, Qifeng Zhang, Shengguo Cui, Yan Li, Shuo Li, Genshe Chen	2017, 64(2), 1716-1727	2017 年 1 月 10 日	张进	张进	张进, 俞建成, 张奇峰, 崔胜国, 李岩, 李硕	是	国外
3	Command filter-based adaptive practical prescribed-time asymptotic tracking control of autonomous underwater vehicles with limited communication angles/IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics: Systems/Hao Wang, Zizheng Wang, Jun Fu	2023, 53(5), 2726-2736	2023 年 4 月 17 日	付俊	王昊	王昊, 王子峥, 付俊	否	国外

4	Stabilizing terminal constraint-free nonlinear MPC via sliding mode-based terminal cost/Automatica/Daxiong Ji, Jie Ren, Changxin Liu, Yang Shi	2021, 134, 109898	2021 年 9 月 6 日	Yang Shi	冀大雄	冀大雄, 任杰, 刘昌鑫	是	国外
5	深海热液探测水下机器人技术: 感知、规划与控制/科学出版社/田宇, 王昊, 张进, 李岩	ISBN 978-7-5088-5847-0	2020 年 11 月	田宇	田宇	田宇, 王昊, 张进, 李岩	否	国内
6	基于相对测量的水下机器人主动定位方法研究/电子学报/冀大雄, 方文巍, 朱华, 李硕, 唐元贵, 田宇, 姚倩	2021, 49(7), 1249-1256	2021 年 7 月 25 日	朱华	冀大雄	冀大雄, 方文巍, 朱华, 李硕, 唐元贵, 田宇, 姚倩	否	国内 (省外)