

复杂工程系统测量与控制教育部重点实验室 2025 年开放课题建议立项名单

复杂工程系统测量与控制教育部重点实验室 2025 年开放课题收到有效申请书 20 份，其中校外 13 份，校内 7 份。随后由重点实验室（外校）学术委员组成的评审组对申请书进行了函评。根据函评打分，实验室主任综合考虑资助项目的选题面宽，并结合重点实验室经费情况，建议共计资助以下 11 项课题，报学术委员会主任戴琼海院士审批通过，特此发布立项项目通知。

校外申请书

编号	课题名称	负责人	单位	职称
MCCSE2025A01	强对抗环境下无人机集群系统的安全检测与轨迹规划	高生	华东理工大学	助理研究员（博士）
MCCSE2025A02	基于CBF的机械臂动态避障抗干扰控制研究	戴斌	南京林业大学	讲师（博士）
MCCSE2025A03	半马尔科夫切换复值神经网络的广义耗散性与状态估计研究	李强	安徽农业大学	副教授（博士）
MCCSE2025A04	基于主动抗干扰方法的预见控制研究及实验验证	卢延荣	兰州理工大学	副教授（博士）
MCCSE2025A05	内河复杂环境下的自主航行无人艇多模态融合感知	姚善良	盐城工学院	讲师（博士）
MCCSE2025A06	无人机/无人艇协同编队演化控制	袁洋	北京航空航天大学	博士后
MCCSE2025A07	多无人机系统的拓扑自组织策略与集群效率优化研究	孙路成	扬州大学	讲师（博士）

校内申请书

序号	课题名称	负责人	单位	职称
MCCSE2025B01	融合操作经验的复杂工业过程数据可视化及模型可解释化研究	王永健	东南大学	副研究员（博士）
MCCSE2025B02	复杂环境下旋转导向钻井工具的自主诊断与分级容错控制研究	蔡苗	东南大学	讲师（博士）
MCCSE2025B03	好奇心驱动的低空无人机多源信息动态协同感知方法研究	孙一铭	东南大学	博士后
MCCSE2025B04	阵列机器人形状控制物与体操控制研究	赵雨辰	东南大学	副研究员（博士）

复杂工程系统测量与控制教育部重点实验室

忻欣

2025 年 8 月 6 日