

分论坛二：Intelligent Mobile Robotics and Systems

一、会议地点：北楼 6202 会议室（北楼 2 楼）

二、会议时间：2018 年 6 月 9 日 16:00-17:30

时间	活动内容	主持人
16:00-16:12 (提问: 2 分钟)	报告题目: Human Trajectory Prediction for Automatic Guided Vehicle Using Recurrent Neural Networks 报告人: 齐晓志	熊蓉 浙江大学教授 智能系统与控制研究所机器人实验室主任
16:12-16:24 (提问: 2 分钟)	报告题目: Key Technologies of Quadruped Robot Navigation Based on Machine Vision a Review 报告人: 张奔	
16:24-16:36 (提问: 2 分钟)	报告题目: Kinematics Analysis and Experiment of Lily Picking Mechanical Arm 报告人: 江奥	
16:36-16:48 (提问: 2 分钟)	报告题目: Research on Path Planning of Real-Time Obstacle Avoidance of Mechanical Arm Based on Genetic Algorithm 报告人: 江奥	
16:48-17:00 (提问: 2 分钟)	报告题目: Research on Self-Localization for Mobile Robot Based on Multi-Sensor Information Fusion Using Improved LMKF 报告人: 程雪利	
17:00-17:12 (提问: 2 分钟)	报告题目: Scene Classification of Remote Sensing Images Based on Hierarchical Sparse Coding 报告人: 徐佳庆	
17:12-17:24 (提问: 2 分钟)	报告题目: Study on Personalized Driving Control Strategy for Lane-Change on Highway 报告人: 王传海	
17:24-17:30	返回主会场	