

报告四

5月17日 11:15-12:00 岚桥锦江大酒店会议中心

FAST 馈源支撑整体控制系统研究

谭民研究员

中国科学院自动化研究所

主持人：姜斌教授(南京航空航天大学)

摘要：本报告介绍 FAST 系统的几个重要组成部分，重点介绍 FAST 馈源支撑整体控制系统，主要包括系统拓扑结构、控制系统硬件平台、控制系统软件开发、馈源运动的轨迹规划等。FAST 系统对天文学家探索宇宙无穷的奥秘具有重要的意义。



谭民研究员 中国科学院自动化所，研究员、博士生导师。国家杰出青年基金获得者，国家基金委创新研究群体负责人，国务院学位委员会第七届学科评议组成员，新世纪百千万人才工程国家级人选，中国科学院“百人计划”入选者，曾担任国家“十五-863”计划机器人技术主题专家组成员、国家“十一五-863”计划先进制造领域专家组成员。

近年来在先进机器人控制、仿生机器人、多机器人协调与控制等方面开展研究与开发工作，负责和参加国家 863 项目、973 项目、自然科学基金项目等 20 余项。发表 SCI 收录论文 100 余篇，授权的国家发明专利 50 余项。担任多个学术期刊的编委，担任多个学会的理事和专业委员会的委员。