

会议通知

尊敬的参会学者、研究员与单位：

第五届控制与智能机器人国际学术会议(ICCIR 2025)将于 2025 年 6 月 20-22 日在中国·天津举行。本次会议汇聚世界各地该领域的专家、学者、院士博士硕士等研究人员，以及相关从业人员，主要是分享研究成果，探索热点问题，依托天津地区经济发展、IT 行业等制造领域，围绕“控制与智能机器人”的最新研究成果，对科研成果如何顺利转化为生产力，产生经济效益和社会效益展开研讨。研讨研究方向主要包括：自适应控制、智能系统、控制与应用、建模识别、感知系统、机构设计与应用、图像视频分析、场景分析、人机交互等。

大会诚邀国内外高校、科研机构专家、学者，企业界人士及其他相关人员参会交流。现将会议有关事项通知如下：

重要信息

大会官网：www.ic-cir.org

会议时间：2025 年 6 月 20 日-22 日

会议地点：中国·天津

检索类型：EI Compendex、Scopus

会议论文集征文

会议投稿经过 2-3 位组委会专家严格审核后，最终所录用的论文见刊后提交至 EI Compendex, Scopus 检索。目前该会议论文检索非常稳定。

联系我们

联系手机：+86 - 13146094131

咨询邮箱：shima01981@gmail.com

第五届控制与智能机器人国际学术会议 ICCIR 2025

2025 年 6 月 28 日



附件:

征稿主题

1. 智能汽车 (自动驾驶车辆、近距离感知技术、智能地面、空中和空间飞行器、自主的智能机器人车辆、图像、雷达、激光雷达信号处理、信息融合、车辆控制、远程信息处理、电动和混合动力技术、新颖的界面和显示、智能汽车软件基础设施)

2. 控制科学与工程 (自适应控制、稳健控制、过程控制、复杂系统、合作控制、鉴定和估计、智能系统、生物系统的控制、精密运动控制、控制应用、混合动力系统、网络控制系统、控制工程学、传感器网络系统、延迟系统、神经系统、模糊系统、非线性系统、离散事件系统、混合动力系统)

3. 机器人科学与工程 (建模与识别、机器人控制、移动机器人、移动传感器网络、医疗机器人和生物机器人、以人为本的系统、微型机器人和微操纵、搜索, 救援和现场机器人、机器人感应和数据融合、本地化, 导航和地图绘制、灵巧的操纵、感知系统、太空和水下机器人、远程机器人、视觉伺服、机构设计与应用)

4. 视觉科学与工程 (图像/视频分析、特征提取, 分组和分割、场景分析、模式识别、视觉学习、应用领域、人机交互、追踪与监视、生物识别、生物医学图像分析、活动/行为识别)

更多相关主题可查看会议官网 (www.ic-cir.org)

会议议程 (简略版)

日期	时间	会议安排
06月20日(周五)	14:00-18:00	注册签到
06月21日(周六)	09:00-12:00	主题报告
	12:00-14:00	午餐
	14:00-17:30	口头报告
06月22日(周日)	09:00-18:00	学术考察活动

注: 具体安排以第五届控制与智能机器人国际学术会议 (ICCIR 2025) 手册为准