## 报告人： 孟伟

## 单位：新加坡淡马锡实验室 Research Scientist, Temasek laboratories, National University of Singapore

## 时间：10月24日（周二）上午10:30--11:30

## 邀请人： 李韬

## 地点：闵行数学楼126室

## 题目： Multi-UAV Research at TL@NUS

## 摘要：In this talk, I will give a brief introduction to our recent research on multi-UAV teaming and tasking. The topics include vision based multi-UAV flocking, multi-UAV autonomous forest search, multi-UAV cooperative localization, multi-UAV formation, etc. Both the algorithms and experimental results involved in these topics will be presented.

## 个人简介：分别于2006年、2008年本科及硕士毕业于东北大学自动化专业。2013年获新加坡南洋理工大学控制与仪器仪表博士学位。2013.01起在新加坡淡马锡实验室任Associate Scientist, Research Scientist (A) 至今。主要研究方向为协同控制、无人机、多机器人系统、传感器网络等；累计在控制、通信、仿真等相关著名期刊及会议发表论文30余篇，其中包括IEEE汇刊论文8篇。