



全国大模型与决策智能大会

(四) 人机混合决策智能分论坛

论坛概要: 人机混合决策聚焦于探讨人类与人工智能在决策过程中的融合与协作。本论坛涵盖多机协同与竞争, 复杂博弈交互, 人在回路混合智能等多个研究热点, 旨在总结人工智能在大规模多维复杂场景下的最新进展, 深入挖掘人工智能与人类混合决策的应用前景, 推动人机混合决策系统的发展, 为提高人机混合决策效率, 深化人机智能融合程度提供有效解决方案, 从而促进人机混合决策技术的创新与应用, 推动智能产业的发展。

1. 论坛主席简介



姓名: 张雪波

南开大学机器人与信息自动化研究所, 教授, 博导, 教育部青年长江学者, 天津市杰出青年科学基金获得者, 目前担任南开大学人工智能学院副院长, 天津市智能机器人技术重点实验室副主任。研究兴趣为机器人与人工智能, 包括定位建图与场景理解、运动规划与伺服控制、遥操作与人机交互、强化学习与智能博弈。承担国家重点研发计划课题、国家自然科学基金等 20 多项课题。在 IEEE 汇刊上发表了 50 余篇论文, 入选 2023 年度斯坦福大学全球 2% 顶尖科学家榜单。注重理论结合应用, 推动特殊服役环境下机器人技术的发展, 如智能博弈、高海拔科考机器人、配网带电作业机器人、救援机器人等。获天津市科技进步一等奖, 天津市自然科学一等奖与二等奖、吴文俊人工智能自然科学一等奖, 天津市教学成果一等奖, 中国自动化学会教学成果一等奖。担任 IEEE/ASME Trans. on Mechatronics 的编委、以及 ASME Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control 的编委。



姓名：薛建儒

西安交通大学教授，中国自动化学会会士和中国图形图像学会会士。主要研究领域为计算机视觉、机器学习、无人驾驶与混合增强智能，研究成果获国家自然科学基金二等奖与技术发明二等奖各 1 项、教育部与陕西省自然科学一等奖各 1 项。获教育部长江学者奖励计划特聘教授、万人计划科技创新领军人才等荣誉。主要学术兼职有中国自动化学会混合智能专业委员会主任委员、《自动化学报》、《机器人》等多个期刊编委。

2.论坛内容

序号	报告人	报告名称	职称/职务	工作单位
1	张卫东	面向海上作业的多船多维协同控制关键技术	教授/主任	上海交大
2	薛建儒	人在回路混合增强智能的挑战与技术路径探索	教授	西安交通大学
3	虞文武	智能无人系统的自主协同与博弈-最新进展	教授/院长	东南大学
4	兴军亮	博弈交互学习： 一种复杂系统决策问题的求解范式	研究员	清华大学
5	赵世钰	机器人集群：合作与竞争	研究员	西湖大学

3. 报告人简介



姓名：张卫东

报告题目：面向海上作业的多船多维协同控制关键技术

浙江大学学士，硕士和博士学位。上海交通大学讲席教授、国家杰青、教育部长江学者、德国洪堡学者、上海市优秀学科带头人、高被引学者，现任上海高校船舶自动化工程研究中心主任，海洋智能系统教育部工程研究中心主任。研究领域包括智能控制理论和人工智能理论，及其在海上无人

系统中的应用。

姓名：薛建儒

报告题目：人在回路混合增强智能的挑战与技术路径探索



西安交通大学教授，中国自动化学会会士和中国图形图像学会会士。主要研究领域为计算机视觉、机器学习、无人驾驶与混合增强智能，研究成果获国家自然科学基金二等奖与技术发明二等奖各 1 项、教育部与陕西省自然科学一等奖各 1

项。获教育部长江学者奖励计划特聘教授、万人计划科技创新领军人才等荣誉。主要学术兼职有中国自动化学会混合智能专业委员会主任委员、《自动化学报》、《机器人》等多个期刊编委。



姓名：虞文武

报告题目：智能无人系统的自主协同与博弈-最新进展

东南大学首席教授（二级）、博士生导师、数学学院院长，入选教育部长江学者、青年长江、国家“万人计划”青年拔尖人才、国家优秀青年科学基金获得者、科技部重点研发计划项目首席科学家；东南大学校学术委员会委员、江苏国家应用数学（东南大学）中心常务副主任、江苏省应用数学科学研究中心执行主任、江苏省网络群体智能重点实验室常务副主任、复杂工程系统测量与控制教育部重点实验室副主任、网络通信与安全紫金山实验室数理基础研究中心课题负责人、华为-东南大学网络群体智能联合创新实验室主任；2014-2023 连续十次入选科睿唯安/原汤森路透全球高引科学家（工程学）。

主要从事系统科学与人工智能交叉-分析、控制、优化、学习等相关研究，出版合编书 1 部、专著 2 部，教材 1 章节，发表 IEEE 汇刊文章 100 余篇；Google 和 SCI 引用过 2 万次，SCI H 指数 68；30 篇 ESI 高被引论文(学科前 1%)；相关研发核心技术支撑人工智能新兴产业的无人系统、智能电网、智能交通、大数据、智慧城市等领域。主持国家科技部科技创新 2030 “新一代人工智能” 重大项目、基金委重点、教育部、国家部委重大专项、省基础科学中心项目、华为公司、国网公司等多项科技项目。

相关成果获国家自然科学基金二等奖 1 项，省科学技术奖/自然科学奖一等奖 2 项及国家一级学会科学技术奖一等奖 1 项等奖项；曾任 IEEE Trans. Circuits and Systems II、IEEE Trans. Industrial Cyber-Physical Systems、IEEE Trans. Industrial Informatics、IEEE Trans. Systems, Man, and Cybernetics: Systems、中国科学信息科学、中国科学技术科学、自动化学报、系统科学与数学、智能科学与技术等杂志编委。



姓名：兴军亮

报告题目：博弈交互学习：一种复杂系统决策问题的求解范式

国家优青，吴文俊人工智能自然科学一等奖获得者（序一）。2012年博士毕业于清华大学计算机系，现为清华大学计算机系研究员。他长期从事视觉感知与博弈决策相关研究，发表 CCF-A 类会议和期刊论文 80 余篇，谷歌学术引用超过 18000 次、WoS 他引超过 7000 次，曾获 CCF-A 类会议 ACM Multimedia 2013 最佳论文奖、ACM Multimedia 2023 勇敢创新奖、AAAI 2022 卓越论文奖、以及 CCF-C 类会议 PRCV 2020 最佳论文奖，并数十次在国内外重要技术竞赛中获奖。研究成果在华为、蚂蚁金服等企业形成规模化商业应用，开放了学界首个大规模不完美信息博弈平台 OpenHoldem，研发的德州扑克 AI 程序 AlphaHoldem 博弈性能超过已公开最好模型 DeepStack，速度较之提升超过 1000 倍。



姓名：赵世钰

报告题目：机器人集群：合作与竞争

西湖大学工学院特聘研究员，智能无人系统实验室负责人，国家海外高层次人才引进计划青年项目获得者。他本硕毕业于北京航空航天大学，博士毕业于新加坡国立大学，回国前曾任英国谢菲尔德大学自动控制与系统工程系 Lecturer。研究领域为多机器人系统中的控制、决策与感知等问题。他的代表性研究成果发表在 Nature Communications、IEEE-TRO、IJRR、IEEE-CSM 等期刊。他曾多次担任控制和机器人国际会议的编委（包括 IEEE ICRA, IROS, CDC, ACC, ICCA, ICARCV, ICUAS 等）。他是 IEEE Control Systems Society Conference Editorial Board Committee 委员、中国自动化学会 TCCT 专委会委员、指控学会集群智能与协同控制专委会委员、人工智能学会智能决策专委会委员，他是国际期刊 IEEE Robotics and Automation Letters、Unmanned Systems 的编委，曾担任 ICCA2018 的英国区域主席和 ICCA2019 的程序委员会主席。他参与承担科技创新 2030—重大项目、国家重点研发机器人重点专项



CCLD 2024

等项目，曾获得领跑者 5000——中国精品科技期刊顶尖论文、第 33 届中国控制会议关肇直奖。此外，他撰写的强化学习的英文教材《Mathematical Foundations of Reinforcement Learning》将由清华大学出版社和 Springer 出版社在 2024 年联合出版，目前教材已经在 GitHub 收获 2.2K 星，配套课程视频全网播放超过 80 万，课程也上线“中国大学 MOOC”等精品在线课程平台。