

# 中国指挥与控制学会

国指学函字（2022）2号

## 关于“2022第十届中国指挥控制大会”的征文通知

### 各有关单位：

“中国指挥控制大会”是我国指挥控制领域集学术交流、产品展示、专题研讨于一体的全国性、综合性学术盛会，自2013年起已连续举办九届，已成为全国C4ISR领域协同创新的知名品牌。“2022第十届中国指挥控制大会”将于2022年7月7日至9日在北京国家会议中心召开，同期将举办“第八届中国（北京）军事智能技术装备博览会”。本次大会主题是：“空天一体网络融合，联合全域智能协同”，届时将邀请国内外本领域知名院士、专家作特邀报告，组织专题学术交流。

本届会议开展原创性的中英文论文征集，录用的英文论文将由Springer出版社正式出版(EI收录)，中文论文由出版社正式出版(CNKI收录)，优秀的中文论文会被推荐到《指挥与控制学报》等中文核心期刊发表。

### 一、 征稿范围（主要包含以下内容但不限于此）

1. 智能指挥与控制系统理论与方法；
2. 海洋、太空指挥信息系统与控制；

3. 协同、联合火力指挥与控制；
4. 指挥与控制系统信息资源体系；
5. 指挥与控制体系中的通信、导航与制导技术；
6. C4ISR 理论与技术； ；
7. 无人系统的指挥与控制；
8. 数据处理与集成理论与技术；
9. 空天安全平行系统理论与技术；
10. 富媒体指挥与显示控制技术；
11. 认知与行为理论与技术；
12. 电磁频谱安全与控制；
13. AI、5G、大数据、区块链技术在指挥控制系统中的应用；
14. 智能车联网及物联网技术；
15. 智能驾驶技术；
16. 智能指挥调度系统与技术； ；
17. 云控制决策理论与技术；
18. 虚拟现实与人机交互理论与技术；
19. 元宇宙、数字孪生与平行系统；
20. 空天大数据与卫星资源应用；
21. 智慧空管系统和综合交通体系；
22. 智慧城市与市域治理；
23. 智能可穿戴技术；
24. 网络空间的态势感知与指挥控制；

25. 网络空间安全理论与技术;
26. 网络空间测绘技术;
27. 赛博空间指挥与控制理论与技术;
28. 时空安全信息服务
29. 数据链技术;
30. 筹划与决策技术;
31. 安全防护与应急管理;
32. 安全应急与知识共享理论与技术;
33. 公共安全领域的敏捷指挥与控制;
34. 集群智能与协同控制;
35. 空中多智能体协同控制;
36. 智能博弈理论与技术;
37. 反恐特种技术;
38. 复杂信息系统可靠性、韧性、鲁棒性;
39. 智慧军营体系管理;
40. 感知认知与智能控制协同技术。

## 二、征文要求

### 1. 完整论文 (full paper)

(1) 完整论文必须是未公开发表的原著, 严禁一稿多投。

(2) 完整论文需严格按照会议网站提供的模板撰写中、英文论文。完整论文一般不超过 6 页, 最多 8 页(包括图、表格、参考文献), 超过 6 页的部分将收取超页费。

(3) 文责自负，投稿人应确保论文不涉及军队或国家秘密。稿件需提交版权转让协议，详见大会网站。

## 2. 长摘要 (extended abstract)

(1) 长摘要旨在分享优秀研究成果，已发表的内容也可投稿，需包括研究背景和意义、主要研究工作、实验或仿真、结论。

(2) 请使用大会网站提供的模板撰写英文论文，长摘要一般不超过 4 页。

(3) 长摘要论文将收录进论文集，但不进入 EI、CNKI 等检索。长摘要论文注册费与普通投稿论文相同。

2. 论文请通过大会网站 ([www.zhikong.org](http://www.zhikong.org)) 在线投稿，应征论文无论录用与否均不退稿，请作者自留底稿，敬请谅解；

3. 论文模板及版权转让协议请到大会网站自行下载。

## 4. 论文注册费用：

会议注册费 (单位：元)	类别	
	会员	非会员
中文论文版面费/篇	1000	
中文论文参会注册费	2800	3000
英文 1 篇论文注册费	3800	4000
英文 2 篇论文注册费	4600	4800
超页收费	400	

## 三、重要日期

1. 论文截稿日期：2021 年 4 月 10 日

2. 录用通知日期：2021 年 5 月 10 日

3. 论文终稿日期：2021 年 5 月 30 日

#### 四、联系方式

1. 投稿联系人: 010-68964784 13693003658 闫红伟

会议联系人: 010-68964784 18810331835 宋 鹏

2. 邮 箱: c2@c2.org.cn

3. 通信地址: 北京市海淀区车道沟 10 号院 1 号楼 10 层

4. 大会网站: [www.zhikong.org](http://www.zhikong.org)

