

中国指挥与控制学会

国指学函字（2023）2 号

关于“2023 第十一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，已成为全国 C4ISR 领域协同创新的知名品牌。“2023 第十一届中国指挥控制大会”将于 2023 年 11 月在北京召开。本次大会主题是：“空天资源开发应用与联合指挥控制”，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）

- 智能指挥与控制系统理论与方法；
- 海洋、太空指挥信息系统与控制；
- 协同、联合火力指挥与控制；
- 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. 反 C5KISR 理论与技术;
7. 空天大数据与卫星资源管理技术;
8. 卫星互联网通信导航遥感一体化技术
9. 卫星互联网组网及安全技术
10. 低轨卫星互联网技术
11. 空天领域中的 C4ISR 理论与技术
12. 无人系统的指挥与控制;
13. 数据处理与集成理论与技术;
14. 空天安全平行系统理论与技术;
15. 富媒体指挥与显示控制技术;
16. 认知与行为理论与技术;
17. 电磁频谱安全与控制;
18. AI、5G、大数据、区块链技术在指挥控制系统中的应用;
19. 智能车联网及物联网技术;
20. 智能驾驶技术;
21. 智能指挥调度系统与技术;
22. 云控制决策理论与技术;
23. 虚拟现实与人机交互理论与技术;
24. 元宇宙、数字孪生与平行系统;
25. 智慧空管系统和综合交通体系;
26. 智慧城市与市域治理;
27. 智能可穿戴技术;
28. 网络空间的态势感知与指挥控制;

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

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。中文完整论文一般不超过 6 页、英文文完整论文一般不超过 12 页(包括图、表格、参考文献), 超页部分将收取超页费。

(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) 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。

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: 2023 年 6 月 10 日

2. 录用通知日期: 2023 年 7 月 10 日

3. 论文终稿日期: 2023 年 7 月 30 日

四、联系方式

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

18801070729 喻祉祺

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

