

韩京清（1937~2008），一位极富开创性和献身精神并敢于和善于独立思考的科学工作者、系统与控制专家。一生中在他所涉足的所有研究领域，都做出了杰出的贡献。包括 60 年代与宋健合作发展完善的线性最速控制理论中的“等时区”方法，70 年代中用最优控制理论提出的拦截问题中的新的制导概念和方法，80 年代创立的线性系统理论的构造性方法以及在人口控制理论中的“总和生育率”的“生育基数法”，特别是 90 年代开创的自抗扰控制理念和方法，为我国和国际控制界做出了重要贡献，产生了深远的影响。他的特点是迅速抓住问题的本质，勇于破除成见，走自己的路；他即能在实践中总结规律提出具有一般性的新理念，又能反过来把抽象的概念落实到实践中去。当社会进入计算机时代时，他在国内率先推动控制系统计算机辅助设计软件的开发和研究，并提出通过仿真寻找、开发新的控制律的科研方式。他后半生都在传道、授业、解惑，先是在 70 年代普及现代控制理论；然后是 1989 年的一声呐喊，“控制论还是模型论”，唤醒了一代人；最后是在新的世纪宣传自抗扰，培养新人才。在他去世五年后的今天，自抗扰的思想还在发挥着巨大的影响。