



QK1843277

主办单位 上海科学
协办单位 上海交通大学机器人研究所

机电一体化

MECHATRONICS

中国科技核心期刊
中国核心期刊(遴选)数据库收录期刊
中国学术期刊数据库收录期刊

2018年2月
ISSN 1007-080X
CN31-1714/TM
邮发代号4-565
Vol.24, No.2

2



研究·开发

- 基于双目视觉的越障机器人楼梯参数感知技术研究
- 托卡马克腔内窥机械臂轨迹优化算法研究
- 四驱PHEV能量管理策略开发及优化

应用·交流

- 基于控制分配的四轮独立驱动电动汽车稳定性控制算法
- 基于TensorFlow的数控机床故障诊断系统可行性分析
- 龙门式多自由度机构设计、优化及可靠性分析

ISSN 1007-080X



万方数据

研究·开发

3 基于双目视觉的越障机器人楼梯参数感知技术研究

..... 谢春波 张伟军 冯家波

8 托卡马克腔内窥机械臂轨迹优化算法研究

..... 于凯航 张伟军

12 四驱 PHEV 能量管理策略开发及优化

..... 郝景贤 余卓平 赵治国 詹晓文 傅博 沈沛鸿

20 Shadow 仿人灵巧手参数结构优化及分析

..... 邱鹏飞 宋蕴璞 何东伟 徐博铭

25 MBSE 在汽车电子架构领域的应用研究

..... 童菲 李吉宗

目次

(月刊)

2018年第2期

Contents

机电一体化

钱伟长题

学术委员会

主任 杨华勇

委员(按姓氏笔画排序)

王立平 清华大学
王时龙 重庆大学
王树新 天津大学
朱向阳 上海交通大学
杨华勇 浙江大学
张宪民 华南理工大学
赵杰 哈尔滨工业大学
胡俊辉 南京航空航天大学
钱晋武 上海大学
梅雪松 西安交通大学
韩建达 中国科学院沈阳自动化研究所
焦宗夏 北京航空航天大学
熊蔡华 华中科技大学

编辑委员会

主任 熊振华

委员(按姓氏笔画排序)

王文君 西安交通大学
王兴松 东南大学
刘达 北京航空航天大学
刘延杰 哈尔滨工业大学
杨志永 天津大学
吴学忠 国防科技大学
陈超 南京航空航天大学
罗均 上海大学
赵景山 清华大学
陶波 华中科技大学
梅德庆 浙江大学
曹华军 重庆大学
熊振华 上海交通大学

执行主编 熊振华

副主编 盛强

编辑部 庄春刚

市场部 王杉

刊名题字 钱伟长

美术编辑 徐琍

责任校对 周燕儿

出版人 梅雪林

主管单位 上海图书馆
上海科学技术情报研究所

主办单位 上海科学技术文献出版社
协办单位 上海交通大学机器人研究所
合作单位 上海市机器人协会
编辑出版 《机电一体化》编辑部
法律顾问 上海誉嘉律师事务所 田原 商瑜

地址：上海市长乐路 746 号
邮编：200040
编辑部电话：021 - 54035772
市场部电话：021 - 54035772
传真：021 - 64370782
邮箱：cbqks@libnet.sh.cn

国际标准刊号：ISSN 1007 - 080X
国内统一刊号：CN31 - 1714/TM
邮发代号：4 - 565
广告许可证号：310104400067
印刷：上海昌鑫龙印务有限公司
地址：上海金沙江路 1340 号
电话：021 - 52830308

CONTENTS | 目次

应用·交流

31 基于控制分配的四轮独立驱动电动汽车稳定性控制算法

..... 茅澍州 宋珂 章桐

36 基于 TensorFlow 的数控机床故障诊断系统可行性分析

..... 沈斌 沈佳豪

42 龙门式多自由度机构设计、优化及可靠性分析

..... 柏健 栾楠

48 永磁电机空间矢量脉宽调制技术及其死区时间补偿的仿真

..... 乔木 刘品宽

54 基于 ROS 的羽毛球机器人上体控制系统设计

..... 曹狄 陈玮 林浩志 陈锦涛



上海科学技术文献出版社
Shanghai Scientific and Technological Literature Press



定价：98.00元

《机械平衡及其装备》为上海科技专著出版资金资助项目。该书全面系统阐述转子机械平衡的基本概念，刚性转子和挠性转子两种不同类型转子机械平衡的力学原理、平衡方法以及相关的技术标准，贴近生产实际，注重反映和介绍国内外有关的先进技术和装备，以及相关的最新技术标准。本书还介绍了有关于如何制定和检验转子机械平衡的最终状态——许用剩余不平衡量的允差等级、检验方法和测试手段，以及平衡机性能的标定及规范等标准，实用性强，对于推动机械制造业的技术进步、设备更新和平衡装备新产品的开发颇具参考价值。

联系地址：上海市长乐路746号

网址：<http://www.sstlp.com>

邮编：200040

微信号：SHKJWX

传真：64374078