

中文自然科学核心期刊
中国科学引文数据库来源期刊
中文科技期刊数据库收录期刊
英国《科学文摘》收录期刊
美国《Ei》Compendex 数据库收录期刊

机 器 人
JIQIREN

第 32 卷 第 4 期 2010 年 7 月

目 次

论文与报告

一种水上行走机器人的设计与实现	连志鹏	吴立成	袁海斌 (449)
基于绳索牵引的航天员机能训练机器人虚拟重力控制	张立勋	刘 攀	王克义 (454)
一种新型两自由度柔性并联机械手的优化设计	胡俊峰		张宪民 (459)
一种基于任务的机器人情感决策模型的构建	胡云斗	胡丹丹	高庆吉 (464)
生物融合式康复机构及其应用	边 辉	赵铁石	田行斌 李 丹 潘 旺 (470)
基于 BP 神经网络的被动步行稳定不动点的估算	倪修华	陈维山	刘军考 石胜君 (478)
一种类人机器人步行鲁棒控制器	解 仑	王志良	王 冲 许家铭 (484)
基于可变关节数的模块化两栖仿生机器人转弯控制	丁 锐	喻俊志	杨清海 谭 民 (491)
基于 ADAMS 的仿壁虎机器人步态规划及仿真	阮 鹏	俞志伟	张 昊 张晓峰 戴振东 (499)
基于长机—僚机模式的无人机编队方法及飞行实验研究	洪 晔	缪存孝	雷旭升 (505)
面向侦察机器人的气动弹跳机构建模与分析		刘刚峰	赵 杰 (510)
基于视觉预测的运动目标实时跟踪系统		钟建冬	苏剑波 (516)
具有虚拟力觉导引功能的机器人网络遥操作系统	化建宁	崔玉洁	李洪谊 王越超 席 宁 (522)
面向微小型机器人的 5.8GHz 微波能量传输系统	王鹏飞	肖剑山	李满天 孙立宁 (529)
双足机器人逆运动学的模糊自适应算法	敬成林	李祖枢	薛方正 (534)
移动机器人自然路标特征提取方法	冯肖维	方明伦	何永义 何 琼 (540)
基于扇形栅格地图的移动机器人全局路径规划	李天成	孙树栋	高 扬 (547)
一种鲁棒的基于全向视觉的足球机器人自定位方法	卢惠民	张 辉	杨绍武 郑志强 (553)

综述与介绍

用于搭载船舶除锈清洗器的大型爬壁机器人	衣正尧	弓永军	王祖温	王兴如	张增猛	(560)
移动机器人 3 维路径规划方法综述	陈 洋	赵新刚	韩建达	(568)		

作者更正	(528)
------------	-------

ROBOT

Volume 32 Number 4 July 2010

CONTENTS

Papers and Reports

- Design and Realization of a Kind of Water Strider Robot *LIAN Zhipeng, WU Licheng, YUAN Haibin* (449)
- Virtual-Gravity Control of a Wire-driven Cosmonaut-Enginery-Training Robot *ZHANG Lixun, LIU Pan, WANG Keyi* (454)
- Optimal Design of a Novel 2-DoF Flexible Parallel Manipulator *HU Junfeng, ZHANG Xianmin* (459)
- Construction of a Robot Emotion Decision-making Model Based on Tasks *HU Yundou, HU Dandan, GAO Qingji* (464)
- Bio-syncretic Rehabilitation Mechanism and Its Application
..... *BIAN Hui, ZHAO Tieshi, TIAN Xingbin, LI Dan, PAN Wang* (470)
- Estimation of the Stable Fixed Point of Passive Dynamic Walking with BP Neural Network
..... *NI Xiuhua, CHEN Weishan, LIU Junkao, SHI Shengjun* (478)
- A Robust Walking Control System of Humanoid Robot *XIE Lun, WANG Zhiliang, WANG Chong, XU Jiaming* (484)
- Turning Control for a Modular Biomimetic Amphibious Robot Based on Variable Joint Number
..... *DING Rui, YU Junzhi, YANG Qinghai, TAN Min* (491)
- Gait Planning and Simulation of Gecko Inspired Robot Based on ADAMS
..... *RUAN Peng, YU Zhiwei, ZHANG Hao, ZHANG Xiaofeng, DAI Zhendong* (499)
- Formation Method and Flight Test of Multiple UAVs Based on Leader-Follower Pattern
..... *HONG Ye, MIAO Cunxiao, LEI Xusheng* (505)
- Modeling and Analysis of the Hopping Pneumatic Mechanism for a Scout Robot *LIU Gangfeng, ZHAO Jie* (510)
- A Real-time Moving Object Tracking System Based on Visual Prediction *ZHONG Jiandong, SU Jianbo* (516)
- Network-based Tele-robotic System with Guidance Functionality from Virtual Force
..... *HUA Jianning, CUI Yujie, LI Hongyi, WANG Yuechao, XI Ning* (522)
- 5.8 GHz Microwave Power Transmission System for Micro-Robot
..... *WANG Pengfei, XIAO Jianshan, LI Mantian, SUN Lining* (529)
- Fuzzy Adaptive Algorithm for Biped Robot Inverse Kinematics *JING Chenglin, LI Zushu, XUE Fangzheng* (534)
- Natural Landmark Extraction Method for Mobile Robot *FENG Xiaowei, FANG Minglun, HE Yongyi, HE Qiong* (540)
- Fan-shaped Grid Based Global Path Planning for Mobile Robot *LI Tiancheng, SUN Shudong, GAO Yang* (547)
- A Robust Self-Localization Method Based on Omnidirectional Vision for Soccer Robots
..... *LU Huimin, ZHANG Hui, YANG Shaowu, ZHENG Zhiqiang* (553)

Surveys and Reviews

- Large Wall Climbing Robots for Boarding Ship Rust Removal Cleaner
..... *YI Zhengyao, GONG Yongjun, WANG Zuwen, WANG Xingru, ZHANG Zengmeng* (560)
- Review of 3D Path Planning Methods for Mobile Robot *CHEN Yang, ZHAO Xingang, HAN Jianda* (568)