

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 5 期 2010 年 9 月

目 次

论文与报告

湿吸附机理及其在仿生爬壁机器人中的应用	黎明和 何 斌 岳继光 陆汉雄 周艳敏	(577)
基于序列图像处理法的机器鱼转向机动性能研究	韩 珍 颜 钦 张世武 杨 杰	(586)
基于单目视觉的水下机器人管道检测	唐旭东 庞永杰 张 赫 曾文静 李 晔	(592)
四轮驱动滑动吸盘爬壁机器人的动力学研究	李志海 付宜利 王树国	(601)
基于万向式关节的模块化自重构机器人	赵 杰 唐术锋 朱延河 崔馨丹	(608)
一种新的自组装模块化群体机器人——对接机构设计与自组装控制	魏洪兴 刘 森 李德忠 王田苗	(614)
变形履带轮椅机器人的张紧力最优估计和越障能力分析	滕 赞 姚 辰 王 挺 李小凡	(622)
一种提高基于线绳的力反馈设备显示阻抗范围的方法	林理平 吴平东 黄 杰 李 建	(630)
视觉 SLAM 中基于误匹配风险预测的特征选择	刘志斌 吴显亮 徐文立 石宗英	(635)
基于概率选取随机特征点的单目视觉 SLAM 方法	赵立坤 武二永 郭焱平 戴国骏	(642)
基于全局观测地图模型的 SLAM 研究	周 武 赵春霞 沈亚强 张棉好	(647)
基于扫描匹配的室外环境 SLAM 方法	赵一路 陈 雄 韩建达	(655)
基于机器人听觉的自主声源搜索策略	吕晓玲 张明路	(661)
柔性针的运动学建模及实验研究	赵燕江 张永德 邵俊鹏	(666)
基于粒子聚合重采样的移动机器人蒙特卡洛定位	李天成 孙树栋 司书宾 王军强	(674)
耦合型 3 自由度并联稳定平台机构及其运动特征	罗二娟 牟德君 刘 晓 赵铁石	(681)

综述与介绍

连续型机器人研究综述	孙立宁 胡海燕 李满天	(688)
多视重建的研究现状	罗 胜 龚振邦 马 光	(695)

期刊基本参数: CN21-1137/TP*1979*b*A4*128*zh*P* ¥ 15.00*1700*18*2010-09

ROBOT

Volume 32 Number 5 September 2010

CONTENTS

Papers and Reports

- Wet Adhesion Mechanism and Its Application to Bionic Wall-climbing Robot
..... *LI Minghe, HE Bin, YUE Jiguang, LU Hanxiong, ZHOU Yanmin* (577)
- Study on Turning Maneuverability of Robotic Fish with Sequential Image Processing
..... *HAN Zhen, YAN Qin, ZHANG Shiwu, YANG Jie* (586)
- Underwater Pipeline Detection by AUV Based on Monocular Vision
..... *TANG Xudong, PANG Yongjie, ZHANG He, ZENG Wenjing, LI Ye* (592)
- Dynamic Analysis on Four-wheel Driving Wall-climbing Robot with Sliding Suction Cups
..... *LI Zhihai, FU Yili, WANG Shuguo* (601)
- A Modular Self-reconfigurable Robot Based on Universal Joint *ZHAO Jie, TANG Shufeng, ZHU Yanhe, CUI Xindan* (608)
- A Novel Self-assembly Modular Swarm Robot: Docking Mechanism Design and Self-assembly Control
..... *WEI Hongxing, LIU Miao, LI Dezhong, WANG Tianmiao* (614)
- Optimal Tension Estimation and Obstacle-Negotiation Ability Analysis on Deformable Tracked Wheelchair Robot
..... *TENG Yun, YAO Chen, WANG Ting, LI Xiaofan* (622)
- A Method for Increasing Impedance Range of String-based Force Feedback Device
..... *LIN Liping, WU Pingdong, HUANG Jie, LI Jian* (630)
- Erroneous Matching Risk Prediction Based Feature Selection for Visual SLAM
..... *LIU Zhibin, WU Xianliang, XU Wenli, SHI Zongying* (635)
- Visual Monocular SLAM Based on Probabilistic Selection of Random Feature Points
..... *ZHAO Likun, WU Eryong, GUO Yanping, DAI Guojun* (642)
- SLAM Research Based on Global Observation Map Model *ZHOU Wu, ZHAO Chunxia, SHEN Yaqiang, ZHANG Mianhao* (647)
- Scan Matching Based SLAM in Outdoor Environment *ZHAO Yilu, CHEN Xiong, HAN Jianda* (655)
- Autonomous Sound Source Search Strategy Based on Robot Hearing *LÜ Xiaoling, ZHANG Minglu* (661)
- Kinematic Modeling and Experimental Study of Flexible Needle *ZHAO Yanjiang, ZHANG Yongde, SHAO Junpeng* (666)
- Particle Merging Resampling Based Monte Carlo Localization for Mobile Robot
..... *LI Tiancheng, SUN Shudong, SI Shubin, WANG Junqiang* (674)
- A 3-DOF Coupling Parallel Mechanism for Stabilized Platform and Its Motion Characteristics
..... *LUO Erjuan, MU Dejun, LIU Xiao, ZHAO Tieshi* (681)

Surveys and Reviews

- A Review on Continuum Robot *SUN Lining, HU Haiyan, LI Mantian* (688)
- A Review of Today's Multi-view Reconstruction *LUO Sheng, GONG Zhenbang, MA Guang* (695)