

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 6 期 2010 年 11 月

目 次

论文与报告

基于距离传感器的双边遥操作	王裕基 孙富春 刘华平 李永明 闵海波 (705)
一种基于双层插值的路径规划及跟踪算法	梁志伟 马旭东 房 芳 朱松豪 (711)
基于散射模型的水下图像复原	边信黔 王晓娟 (721)
两关节仿生水下航行器 SPC-III 的推进与机动性	梁建宏 郑卫丰 文 力 王田苗 刘永军 (726)
基于 FBFN 的鲁棒仿生学习系统设计及在运动平衡控制中的应用	蔡建美 阮晓钢 (732)
水平运动的三自由度欠驱动机器人的位置控制	任志全 余跃庆 周 军 (741)
智能材料 DE 驱动的两态串并联机器人系统的运动特性	张一超 祁新梅 郑寿森 (749)
圆柱形介电弹性体驱动器的试验与分析	吴 孟 王化明 朱银龙 朱剑英 (754)
六边形对称分布六腿机器人的典型步态及其运动性能分析	丁希仑 王志英 Alberto ROVETTA (759)
基于运动相似性的仿人机器人双足步行研究	柯文德 崔 刚 洪炳镕 蔡则苏 苑全德 (766)
双足机器人虚拟斜坡行走的抗扰能力研究	赵明国 董 浩 张乃尧 (773)
基于参数优化的球面并联机构仿生腿设计	李 超 谢少荣 李恒宇 汪 东 罗 均 (781)
机器人砂带磨削系统作业精度分析与误差补偿	齐立哲 甘中学 负 超 汤 青 孙云权 (787)
基于模糊逻辑的上肢康复机器人阻抗控制实验研究	徐国政 宋爱国 李会军 (792)
新型多自由度假手的研制	高一夫 刘伊威 刘 宏 (799)
一种新的基于 SOA 的多机器人协作分层体系结构	蔡云飞 唐振民 阎 岩 (805)
一种广泛适用的激光雷达数据特征提取方法	李阳铭 孟庆虎 (812)
基于激光测距仪的 3 维景深图像重构与辨识	陈伟海 高铭辰 王建华 (822)
单日式自主机器人视觉导航中的测距研究	吴 刚 唐振民 (828)

期刊基本参数: CN21-1137/TP*1979*b*A4*128*zh*P* ¥ 15.00*1500*19*2010-11

ROBOT

Volume 32 Number 6 November 2010

CONTENTS

Papers and Reports

Bilateral Teleoperation Based on Range Sensor	WANG Yuji, SUN Fuchun, LIU Huaping, LI Yongming, MIN Haibo (705)
A Path Planning and Following Algorithm Based on Twofold Interpolations	LIANG Zhiwei, MA Xudong, FANG Fang, ZHU Songhao (711)
Scattering Model Based Underwater Image Restoration	BIAN Xinqian, WANG Xiaojuan (721)
Propulsion and Maneuvering Performances of Two-Joint Biorobotic Autonomous Underwater Vehicle SPC-III	LIANG Jianhong, ZHENG Weifeng, WEN Li, WANG Tianmiao, LIU Yongjun (726)
Robust Bionic Learning System Design Based on FBFN and Its Application to Motion Balance Control	CAI Jianxian, RUAN Xiaogang (732)
Position Control of a 3-DOF Horizontal Underactuated Robot	REN Zhiquan, YU Yueqing, ZHOU Jun (741)
Kinematic Characteristics of Smart Material DE Actuated Binary Serial-Parallel Robot System	ZHANG Yichao, QI Xinmei, ZHENG Shousen (749)
Experiments and Analysis of Cylindrical Dielectric Elastomer Actuators	WU Meng, WANG Huaming, ZHU Yinlong, ZHU Jianying (754)
Typical Gaits and Motion Analysis of a Hexagonal Symmetrical Hexapod Robot	DING Xilun, WANG Zhiying, Alberto ROVETTA (759)
On Biped Walking of Humanoid Robot Based on Movement Similarity	KE Wende, CUI Gang, HONG Bingrong, CAI Zesu, YUAN Quande (766)
On Disturbance Rejection of the Bipedal Robots in Virtual Slope Walking	ZHAO Mingguo, DONG Hao, ZHANG Naiyao (773)
Design of Bionic Eye Based on Spherical Parallel Mechanism with Optimized Parameters	LI Chao, XIE Shaorong, LI Hengyu, WANG Dong, LUO Jun (781)
Working Accuracy Analysis and Error Compensation for Robotic Belt Grinding System	QI Lizhe, GAN Zhongxue, YUN Chao, TANG Qing, SUN Yunquan (787)
Experimental Study on Fuzzy-Logic-Based Impedance Control for Upper-limb Rehabilitation Robot	XU Guozheng, SONG Aiguo, LI Huijun (792)
Design of a Novel Multi-DOF Prosthetic Hand	GAO Yifu, LIU Yiwei, LIU Hong (799)
A New Layered Multi-robot Cooperative Architecture Based on SOA	CAI Yunfei, TANG Zhenmin, YAN Yan (805)
A General-purpose Method to Extract Features from LIDAR Data	LI Yangming, MENG Max Q.-H. (812)
Reconstruction and Recognition of 3D Depth-of-Field Image Based on Laser Range Radar	CHEN Weihai, GAO Mingchen, WANG Jianhua (822)
Distance Measurement in Visual Navigation of Monocular Autonomous Robots	WU Gang, TANG Zhenmin (828)