

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 33 卷 第 2 期 2011 年 3 月

目 次

论文与报告

- 一种基于 SSVEP 的仿人机器人异步脑机接口控制系统.....邓志东 李修全 郑宽浩 姚文韬 (129)
- 多孔板微阵列制备机器人系统的设计与研究.....潘玉龙 吴 丹 宋立滨 陈 恩 刘 飞 (136)
- 基于阻抗控制的步行康复训练机器人的轨迹自适应.....文 忠 钱晋武 沈林勇 章亚男 (142)
- 基于新型补偿控制策略的柔性关节控制器设计.....党 进 倪风雷 刘业超 刘 宏 (150)
- 空间大型末端执行器柔性钢丝绳的建模与捕获动力学
.....谭益松 刘伊威 刘 宏 介党阳 蔡鹤皋 (156)
- 通信延迟下的多 UUV 协同定位——基于航迹预测的实时更新算法
.....姚 尧 徐德民 张立川 严卫生 (161)
- 基于虚拟环境的多操作者多机器人协作遥操作系统.....马 良 闫继宏 赵 杰 陈志峰 (169)
- 基于内容理解的单幅街景静态图像深度估计.....李 乐 张茂军 熊志辉 徐 玮 (174)
- 基于序贯检测机制的双目视觉运动目标跟踪与定位方法.....邱雪娜 刘士荣 (181)
- 基于眼球前庭动眼反射的机器人视觉误差主动补偿方法
.....李恒宇 罗 均 李 超 李 磊 谢少荣 (191)
- 一种适用于移动机器人的障碍物快速检测算法及其实现
.....赵小川 刘培志 张 敏 杨立辉 施建昌 (198)
- 可变形灾难救援机器人控制站系统的设计与实现.....王 楠 吴成东 王明辉 李 斌 (202)
- SLASEM 中的基于广义距离的数据关联.....孙荣川 马书根 李 斌 王明辉 王越超 (208)
- 一种基于点一面匹配的 3D-SLAM 方法.....袁 夏 赵春霞 (215)
- 末端膨大两级结构的制备及粘附性能测试.....吴连伟 张 昊 李佳波 郭东杰 戴振东 (222)
- 海龟柔性前肢仿生推进研究.....张铭钧 刘晓白 徐建安 储定慧 闫 娜 (229)
- 仿蟹机器人交错等相位波形步态研究.....王 刚 张立勋 王立权 (237)
- 基于轨道能量模型的步行机器人平衡恢复方法.....刘 飞 陈小平 (244)

实际问题研讨

- 柔性桥式微位移机构位移放大比特性研究.....叶 果 李 威 王禹桥 杨雪锋 余 凌 (251)

期刊基本参数: CN21-1137/TP*1979*b*A4*128*zh*P* ¥ 20.00*1600*19*2011-03

ROBOT

Volume 33 Number 2 March 2011

CONTENTS

Papers and Reports

- A Humanoid Robot Control System with SSVEP-based Asynchronous Brain-Computer Interface
..... *DENG Zhidong, LI Xiuquan, ZHENG Kuanhao, YAO Wentao* (129)
- Design and Research of Robot Microarray System for Microplate
..... *PAN Yulong, WU Dan, SONG Libin, CHEN Ken, LIU Fei* (136)
- Trajectory Adaptation for Impedance Control Based Walking Rehabilitation Training Robot
..... *WEN Zhong, QIAN Jinwu, SHEN Linyong, ZHANG Ya'nan* (142)
- Design for Flexible Joint Controller Based on a New Compensation Control Strategy
..... *DANG Jin, NI Fenglei, LIU Yechao, LIU Hong* (150)
- Modeling and Capture Dynamics of Flexible Cables Used in Large-scale Space End-effector
..... *TAN Yisong, LIU Yiwei, LIU Hong, JIE Dangyang, CAI Hegao* (156)
- Cooperative Localization of Multiple UUVs with Communication Delays
 – A Real-time Update Method Based on Path Prediction
..... *YAO Yao, XU Demin, ZHANG Lichuan, YAN Weisheng* (161)
- Virtual Environment-Based Multi-Operator Multi-Robot Cooperative Teleoperation System
..... *MA Liang, YAN Jihong, ZHAO Jie, CHEN Zhifeng* (169)
- Depth Estimation from a Single Still Image of Street Scene Based on Content Understanding
..... *LI Le, ZHANG Maojun, XIONG Zhihui, XU Wei* (174)
- Moving Objects Tracking and Localization with Binocular Vision Based on Sequential Detection Mechanism
..... *QIU Xuena, LIU Shirong* (181)
- Active Compensation Method of Robot Visual Error Based on Vestibulo-ocular Reflex
..... *LI Hengyu, LUO Jun, LI Chao, LI Lei, XIE Shaorong* (191)
- A Fast Obstacle Detection Algorithm for Mobile Robots and Its Application
..... *ZHAO Xiaochuan, LIU Peizhi, ZHANG Min, YANG Lihui, SHI Jianchang* (198)
- Design and Implementation of the Control Station System of a Shape-shifting Search and Rescue Robot
..... *WANG Nan, WU Chengdong, WANG Minghui, LI Bin* (202)
- Data Association Using General Distance in SLASEM
..... *SUN Rongchuan, MA Shugen, LI Bin, WANG Minghui, WANG Yuechao* (208)
- 3D-SLAM Based on Point-plane Matching *YUAN Xia, ZHAO Chunxia* (215)
- Fabrication and Adhesion Test of the Secondary Structure with Large End
..... *WU Lianwei, ZHANG Hao, LI Jiabo, GUO Dongjie, DAI Zhendong* (222)
- Bionic Research on Turtle's Flexible Forelimb Propulsion
..... *ZHANG Mingjun, LIU Xiaobai, XU Jian'an, CHU Dinghui, YAN Na* (229)
- On Alternating Equal-Phase Wave Gait of Crab-like Robot *WANG Gang, ZHANG Lixun, WANG Liquan* (237)
- Balance Recovery Method of Walking Robot Based on Orbital Energy Model *LIU Fei, CHEN Xiaoping* (244)

Applications in Practice

- Analysis on Displacement Amplification Ratio of a Flexible Bridge-Type Micro-Displacement Mechanism
..... *YE Guo, LI Wei, WANG Yuqiao, YANG Xuefeng, YU Ling* (251)