

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 3 期      2011 年 5 月

## 目 次

### 论文与报告

基于差分进化支持向量机的移动机器人可通过度预测

..... 郭 晏 宋爱国 包加桐·崔建伟 章华涛 (257)

野外移动机器人滑动效应的在线建模和跟踪控制 ..... 周 波 戴先中 韩建达 (265)

基于虚拟障碍物的移动机器人路径规划方法 ..... 叶炜焱 王春香 杨 明 王 冰 (273)

基于联合条件随机场的移动机器人多目标跟踪 ..... 罗荣华 闵华清 林盛锋 (279)

一种快速鲁棒的越野环境下自主移动机器人障碍检测算法 ..... 胡庭波 吴 涛 (287)

一种对光照条件不敏感而快速的局部立体匹配 ..... 赖小波 朱世强 马 璇 (292)

工业机器人视觉测量系统的在线校准技术 ..... 王 一 刘常杰 杨学友 叶声华 (299)

3 维 CT 图像导航的并联机构辅助股骨复位方法

..... 龚敏丽 徐 颖 唐佩福 胡 磊 杜海龙 吕振天 姚腾洲 (303)

基于运动想象脑电的上肢康复机器人 ..... 徐宝国 彭 思 宋爱国 (307)

全方位轮式下肢康复训练机器人轨迹跟踪控制 ..... 杨俊友 白殿春 王硕玉 赵文增 (314)

基于微型电机的肠道机器人机构设计 ..... 林 蔚 颜国正 王志武 姜萍萍 刘 华 (319)

具有关节角反馈的绳驱动仿人肩关节的张力优化与控制 ..... 王建华 刘素庆 陈伟海 (324)

仿人机器人轻型高刚性手臂设计及运动学分析 ..... 田 野 陈晓鹏 贾东永 孟 非 黄 强 (332)

基于重复变换法的多关节站立型机器人搬运动作仿真 ..... 张 勤 吴志斌 神谷好承 (340)

用于机器人皮肤的柔性多功能触觉传感器设计与实验

..... 黄 英 陆 伟 赵小文 廉 超 葛运建 (347)

基于姿态闭环控制的球面并联仿生眼系统设计与研究

..... 李 超 谢少荣 李恒宇 缪金松 徐元玉 罗 均 (354)

能耗最优的水下滑翔机采样路径规划 ..... 朱心科 俞建成 王晓辉 (360)

基于 MEMS 技术的 SU-8 仿昆虫微扑翼飞行器设计及制作

..... 迟鹏程 张卫平 陈文元 李洪谊 孟 坤 崔 峰 刘 武 吴校生 (366)

蛇形机器人步态产生及步态分析 ..... 郁树梅 马书根 李 斌 王越超 (371)

采用核增强学习方法的多机器人编队控制 ..... 吴 军 徐 昕 连传强 黄 岩 (379)

期刊基本参数: CN21-1137/TP\*1979\*b\*A4\*128\*zh\*P\* ¥ 20.00\*1600\*20\*2011-05

# ROBOT

Volume 33      Number 3      May 2011

## CONTENTS

### Papers and Reports

- Mobile Robotic Traversability Prediction Based on Differential Evolution Support Vector Machine  
.....*GUO Yan, SONG Aiguo, BAO Jiatong, CUI Jianwei, ZHANG Huatao* (257)
- Online Modelling and Tracking Control of Mobile Robots with Slippage in Outdoor Environments  
.....*ZHOU Bo, DAI Xianzhong, HAN Jianda* (265)
- Virtual Obstacles Based Path Planning for Mobile Robots  
.....*YE Weiyao, WANG Chunxiang, YANG Ming, WANG Bing* (273)
- Joint Conditional Random Fields for Multi-object Tracking with a Mobile Robot  
.....*LUO Ronghua, MIN Huaqing, LIN Shengfeng* (279)
- A Fast and Robust Obstacle Detection Algorithm for Off-road Autonomous Mobile Robots  
.....*HU Tingbo, WU Tao* (287)
- A Fast Local Stereo Matching Insensitive to Illumination Conditions .....*LAI Xiaobo, ZHU Shiqiang, MA Xuan* (292)
- Online Calibration of Visual Measurement System Based on Industrial Robot  
.....*WANG Yi, LIU Changjie, YANG Xueyou, YE Shenghua* (299)
- 3D CT Image-Guided Parallel Mechanism-Assisted Femur Fracture Reduction  
.....*GONG Minli, XU Ying, TANG Peifu, HU Lei, DU Hailong, LÜ Zhentian, YAO Tengzhou* (303)
- Upper-limb Rehabilitation Robot Based on Motor Imagery EEG .....*XU Baoguo, PENG Si, SONG Aiguo* (307)
- Trajectory Tracking Control of Omni-directional Wheeled Robot for Lower Limbs Rehabilitative Training  
.....*YANG Junyou, BAI Dianchun, WANG Shuoyu, ZHAO Wenzeng* (314)
- Mechanism Design of an Intestinal Robot Based on Micro-motor  
.....*LIN Wei, YAN Guozheng, WANG Zhiwu, JIANG Pingping, LIU Hua* (319)
- Tension Optimization and Control of a Cable-driven Humanoid Shoulder with Joint Angle Feedback  
.....*WANG Jianhua, LIU Suqing, CHEN Weihai* (324)
- Design and Kinematic Analysis of a Light Weight and High Stiffness Manipulator for Humanoid Robots  
.....*TIAN Ye, CHEN Xiaopeng, JIA Dongyong, MENG Fei, HUANG Qiang* (332)
- Handling Motion Simulation for Multi-joint Stance Robot Based on Repeatedly Direct Kinematics Algorithm  
.....*ZHANG Qin, WU Zhibin, KAMIYA Yoshitsugu* (340)
- Design and Experiment of Flexible Multi-Functional Tactile Sensors for Robot Skin  
.....*HUANG Ying, LU Wei, ZHAO Xiaowen, LIAN Chao, GE Yunjian* (347)
- System Design and Study on Bionic Eye of Spherical Parallel Mechanism Based on Attitude Closed-loop Control  
.....*LI Chao, XIE Shaorong, LI Hengyu, MIAO Jinsong, XU Yuanyu, LUO Jun* (354)
- Sampling Path Planning of Underwater Glider for Optimal Energy Consumption  
.....*ZHU Xinke, YU Jiancheng, WANG Xiaohui* (360)
- Design and Fabrication of an SU-8 Biomimetic Flapping-wing Micro Air Vehicle by MEMS Technology  
.....*CHI Pengcheng, ZHANG Weiping, CHEN Wenyuan, LI Hongyi,  
MENG Kun, CUI Feng, LIU Wu, WU Xiaosheng* (366)
- Gait Generation and Analysis for Snake-like Robots .....*YU Shumei, MA Shugen, LI Bin, WANG Yuechao* (371)
- Multi-robot Formation Control with Kernel-based Reinforcement Learning  
.....*WU Jun, XU Xin, LIAN Chuanqiang, HUANG Yan* (379)