

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》数据库收录期刊

机 器 人
JIQIREN

第 39 卷 第 1 期 2017 年 1 月
目 次

论文与报告

邻域约束下空地异构机器人系统路径规划方法	陈 洋 谭艳平 程 磊 吴怀宇 (1)
基于改进 RRT 算法的 RoboCup 机器人动态路径规划	刘成菊 韩俊强 安 康 (8)
爬杆机器人能量最优攀爬运动规划	江 励 管贻生 王建生 周雪峰 苏满佳 (16)
基于场景显著区域的改进闭环检测算法	李维鹏 张国良 姚二亮 徐 君 林志林 (23)
基于 SURF 和 ORB 全局特征的快速闭环检测	刘国忠 胡钊政 (36)
单边矩形扩展 A* 算法	李 冲 张 安 毕文豪 (46)
基于静电感应信号的路面识别方法	朱里程 李鹏斐 李孟轩 唐 凯 李静楠 陈 曦 (57)
基于 BP 神经网络的仿生眼定位追踪算法	李 镇 樊炳辉 王 鑫 于连波 王传江 孙石兴 (63)
咀嚼机器人拾运循环规划及驱动力优化分配方法	王贵飞 丛 明 徐卫良 温海营 秦文龙 (70)
上肢康复外骨骼重力平衡特性研究	吴青聪 王兴松 吴洪涛 陈 柏 (81)
一种机器人云平台服务构建与调度新方法	周风余 尹 磊 宋 锐 田 天 陈宏兴 (89)
基于形状先验模型的平面型工件抓取位姿检测	郑晶怡 李 恩 梁自泽 (99)
基于工件模型的工业机器人自动编程系统	邢继生 甘亚辉 戴先中 (111)
AUV 归航和坐落式对接的半物理仿真	李 晔 何佳雨 姜言清 安 力 (119)

期刊基本参数: CN21-1137/TP*1979*b*A4*128*zh*P* ¥ 20.00*1850*14*2017-01

ROBOT

Volume 39 Number 1 January 2017

CONTENTS

Papers and Reports

- Path Planning for a Heterogeneous Aerial-Ground Robot System with Neighbourhood Constraints
..... *CHEN Yang, TAN Yanping, CHENG Lei, WU Huaiyu* (1)
- Dynamic Path Planning Based on an Improved RRT Algorithm for RoboCup Robot
..... *LIU Chengju, HAN Junqiang, AN Kang* (8)
- Energy-optimal Motion Planning for a Pole-Climbing Robot
..... *JIANG Li, GUAN Yisheng, WANG Jianshen, ZHOU Xuefeng, SU Manjia* (16)
- An Improved Loop Closure Detection Algorithm Based on Scene Salient Regions
..... *LI Weipeng, ZHANG Guoliang, YAO Erliang, XU Jun, LIN Zhilin* (23)
- Fast Loop Closure Detection Based on Holistic Features from SURF and ORB
..... *LIU Guozhong, HU Zhaozheng* (36)
- Single-Boundary Rectangle Expansion A* Algorithm *LI Chong, ZHANG An, BI Wenhao* (46)
- A Road Identification Method Based on Electrostatic Induction Signal
..... *ZHU Licheng, LI Pengfei, LI Mengxuan, TANG Kai, LI Jingnan, CHEN Xi* (57)
- Locating and Tracking Algorithm of Biomimetic Eye Based on Backpropagation Neural Network
..... *LI Zhen, FAN Binghui, WANG Xin, YU Lianbo, WANG Chuanjiang, SUN Shixing* (63)
- Occlusion Masticatory Cycle Planning and Driving Force Optimal Distribution of an Actuation Redundant
Chewing Robot *WANG Guifei, CONG Ming, XU Weiliang, WEN Haiying, QIN Wenlong* (70)
- Research on the Gravity Balance Characteristics of an Upper Limb Rehabilitation Exoskeleton
..... *WU Qingcong, WANG Xingsong, WU Hongtao, CHEN Bai* (81)
- A Novel Building and Scheduling Method of Cloud Platform Services for Robot
..... *ZHOU Fengyu, YIN Lei, SONG Rui, TIAN Tian, CHEN Hongxing* (89)
- Grasping Posture Determination of Planar Workpieces Based on Shape Prior Model
..... *ZHENG Jingyi, LI En, LIANG Zize* (99)
- Auto-Programming System Based on the Workpiece Model for Industrial Robot
..... *XING Jisheng, GAN Yahui, DAI Xianzhong* (111)
- Semi-Physical Simulation of AUV Homing and Docking Processes
..... *LI Ye, HE Jiayu, JIANG Yanqing, AN Li* (119)