

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 3 期 2017 年 5 月
目 次

论文与报告

空间大型机械臂末端 12 维传感器设计及应用	倪风雷 邹 添 孙永军 刘 宏 李 奎 (257)
基于软体机器人冗余自由度的实时避障位置控制	倪 杭 王贺升 陈卫东 (265)
蛇形机械臂的设计及控制策略	王 丰 冬 雷 周晓奇 廖晓钟 (272)
平夹自适应欠驱动手的参数优化与稳定性分析	梁达尧 张文增 (282)
机器人轨迹纠偏控制方法研究	景奉水 杨 超 杨国栋 谭 民 (292)
基于时延预测的遥操作机器人预测显示方法	魏 青 崔 龙 (298)
基于协同显著性的服务机器人空间物体快速定位方法	徐 涛 贾松敏 张国梁 (307)
Indoor Positioning System Using Axis Alignment and Complementary IMUs for Robot Localization	ZHOU Qinqin, LEI Siyu, YU Zhangguo, LIN Hsien-I, CHEN Xuechao, ZHANG Weimin (316)
基于质心运动状态的双足机器人欠驱动步行稳定控制	姚道金 王 杨 姚 渊 丁加涛 肖晓晖 (324)
2 自由度振荡水翼推进性能分析及实验研究	徐建安 孔德慧 高 新 (333)
基于量测位置分布统计的轨迹终结方法	李冬冬 张 瑶 林 扬 (340)
机器鼠的仿鼠运动程度评估	李 康 石 青 李 昌 邹明杰 王化平 福田敏男 黄 强 (347)
自由落猫机器人时间最优下落轨迹研究	梁兴灿 徐林森 李 露 周 波 赵家轩 (355)
基于模糊强化学习的微创外科手术机械臂人机交互方法	杜志江 王 伟 闫志远 董 为 王伟东 (363)
脊柱微创主从式手术机器人阻抗控制系统研制	路 明 赵忆文 姜运祥 (371)
基于改进遗传算法与机器视觉的工业机器人猪腹剖切轨迹规划	刘 毅 丛 明 刘 冬 朱福康 (377)

期刊基本参数: CN21-1137/TP*1979*b*A4*128*zh*P* ¥ 20.00*1400*16*2017-05

ROBOT

Volume 39 Number 3 May 2017

CONTENTS

Papers and Reports

- Design and Application of a 12-DOF Sensor on the End of Large Space Manipulator
..... *NI Fenglei, ZOU Tian, SUN Yongjun, LIU Hong, LI Kui* (257)
- Real-time Obstacle Avoidance and Position Control for a Soft Robot Based on Its Redundant Freedom
..... *NI Hang, WANG Hesheng, CHEN Weidong* (265)
- Design and Control of a Snake Arm Robot *WANG Feng, DONG Lei, ZHOU Xiaoqi, LIAO Xiaozhong* (272)
- Parameters Optimization and Stability Analysis for a Parallel and Self-adaptive Underactuated Hand
..... *LIANG Dayao, ZHANG Wenzeng* (282)
- Robot Trajectory Rectification Control Methods
..... *JING Fengshui, YANG Chao, YANG Guodong, TAN Min* (292)
- Predictive Display for Telerobot Based on Time-delay Prediction *WEI Qing, CUI Long* (298)
- Fast Spatial Object Location Method for Service Robot Based on Co-saliency
..... *XU Tao, JIA Songmin, ZHANG Guoliang* (307)
- Indoor Positioning System Using Axis Alignment and Complementary IMUs for Robot Localization
..... *ZHOU Qinqin, LEI Siyu, YU Zhangguo, LIN Hsien-I, CHEN Xuechao, ZHANG Weimin* (316)
- Stable Control of Underactuated Bipedal Walking Based on Motion State of Center-of-Mass
..... *YAO Daojin, WANG Yang, YAO Yuan, DING Jiatao, XIAO Xiaohui* (324)
- Performance Analysis and Experimental Study on 2-Degree-of-Freedom Oscillating Hydrofoil Propulsion
..... *XU Jian'an, KONG Dehui, GAO Xin* (333)
- A Track Termination Method Based on Position Measurement Distribution Statistics
..... *LI Dongdong, ZHANG Yao, LIN Yang* (340)
- Motion Similarity Evaluation between a Robotic Rat and a Laboratory Rat
..... *LI Kang, SHI Qing, LI Chang, ZOU Mingjie, WANG Huaping, FUKUDA Toshio, HUANG Qiang* (347)
- Research on Time-Optimal Falling Trajectory of a Free-Falling Cat Robot
..... *LIANG Xingcan, XU Linsen, LI Lu, ZHOU Bo, ZHAO Jiaxuan* (355)
- A Physical Human-Robot Interaction Algorithm Based on Fuzzy Reinforcement Learning for
Minimally Invasive Surgery Manipulator
..... *DU Zhijiang, WANG Wei, YAN Zhiyuan, DONG Wei, WANG Weidong* (363)
- Design of Master-Slave Operation Robot Based on Impedance Control in Minimally Invasive Spinal Surgery
..... *LU Ming, ZHAO Yiwen, JIANG Yunxiang* (371)
- Trajectory Planning for Porcine Abdomen Cutting Based on an Improved Genetic Algorithm and
Machine Vision for Industrial Robot *LIU Yi, CONG Ming, LIU Dong, ZHU Fukang* (377)