



中国自动化学会会刊
A Journal of Chinese
Association of Automation

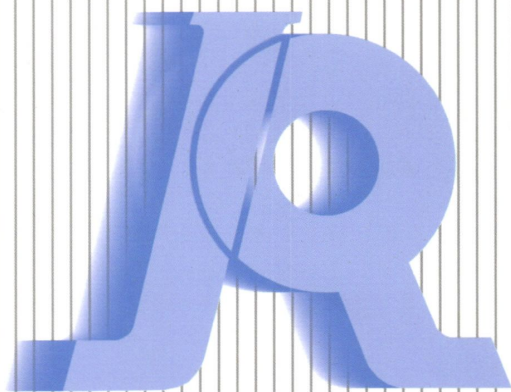


QK1727456

ISSN 1002-0446
CN 21-1137/TP
CODEN: JIQIER

机器人

ROBOT



ISSN 1002-0446

9 1177100210441701

万方数据

中国科学院沈阳自动化研究所 主办
中国自动化学会
 科学出版社 出版

5
2017
第39卷 第5期
Vol. 39 No. 5

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 5 期 2017 年 9 月
目 次

论文与报告

仿象鼻机械臂的运动学分析及实验	田加文 王田苗 史震云 罗瑞东	(585)
基于压电薄膜驱动的微定位平台建模与分析	庞建伟 闫 鹏	(595)
高速运动下并联机器人主动支链的动力学耦合特性	山显雷 程 刚	(603)
一种对错误匹配点鲁棒的多单应矩阵估计方法	齐乃新 张胜修 曹立佳 杨小冈 孙 巧	(608)
气动肌肉四足机器人建模与滑模控制	王斌锐 王 涛 郭振武 干 苏 金英连	(620)
基于人机偏差模型的自对齐髋关节外骨骼解耦设计与计算	李怀仙 程文明 张铭奎	(627)
基于多激光雷达与组合特征的非结构化环境负障碍物检测	刘家银 唐振民 王安东 石朝侠	(638)
基于空一频域混合分析的 RGB-D 数据视觉显著性检测方法	岳 娟 袁 夏 李 捷 徐 鹏	(652)
采用核主成分分析和相关向量机的人体运动意图识别	刘 磊 杨 鹏 刘作军 宋寅卯	(661)
群机器人区域覆盖方法研究	李冠男 董凌艳 徐红丽 林 扬	(670)
基于自组织算法的情感机器人追捕任务分配	孙博寒 王 浩 方宝富 凌兆龙 林杰华	(680)
基于 2 维激光雷达的小型地面移动机器人自主回收方法	李 捷 袁 夏 赵春霞 陆建峰	(688)
基于 Kinect 的类人机械臂关节运动直接示教	王朝阳 曲家迪 张福海 王 宇 付宜利	(697)
基于虚拟分解控制的液压足式机器人单腿稳定阻抗控制	陈光荣 王军政 赵江波 马立玲 沈 伟	(704)
面向多时延多频率测量信息的预测显示算法	梁荣健 张 涛 梁 斌 陈 章 李 罡	(715)
空间机器人双臂捕获航天器后姿态管理、辅助对接操作一体化 ELM 神经网络控制	程 靖 陈 力	(724)
柔索驱动的宇航员深蹲训练机器人力控与实验研究	张立勋 李来禄 姜锡泽 田文志 宋 达	(733)
面向非连续性地面的双足欠驱动步行稳定控制	姚 渊 姚道金 肖晓晖 王 杨	(742)
A Smooth and Efficient Gait Planning for Humanoids Based on Human ZMP	YANG Tianqi, ZHANG Weimin, HUANG Qiang, CHEN Xuechao, YU Zhanguo, MENG Libo	(751)

综述与介绍

脑卒中意念控制的主被动运动康复技术	李 敏 徐光华 谢 俊 韩丞丞 张 鑫 李黎黎 张四聪	(759)
-------------------------	---	-------