

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 40 卷      第 2 期      2018 年 3 月  
目      次

论文与报告

基于最优控制的仿人机器人行走振动抑制 .....	易 江 朱秋国 吴 俊 熊 蓉	(129)
连续电驱动四足机器人腿部机构设计与分析 .....	柏 龙 龙 樟 陈晓红 江 沛 陈 锐 官 渐	(136)
基于 CPG 的沙漠蜘蛛机器人多模式运动控制方法 .....	史瑞东 张秀丽 姚燕安	(146)
一种基于聚类分组的快速联合兼容 SLAM 数据关联算法 .....	刘 丹 段建民 王昶人	(158)
基于动态贝叶斯网络的人机交互过程参与度评估方法 .....	冯永利 贾庆轩 魏 薇	(169)
基于大间隔最近邻的人体动作识别 .....	刘小丽 尹建芹 魏 军 王 磊 吴艳春	(178)
一种基于 CLM 的服务机器人室内功能区分方法 .....	吴培良 李亚南 杨 芳 孔令富 侯增广	(188)
面向非完全姿态约束问题的旋转矩阵群中的垂线理论 .....	李高峰 许 杉 孙 雷 刘景泰	(195)
海洋中尺度涡旋观测任务中的水下滑翔机协同控制策略 .....	赵文涛 俞建成 张艾群	(206)
万米级水下机器人浮力实时测量方法 .....	刘鑫宇 李一平 封锡盛	(216)
基于改进 DCP 算法的水下机器人视觉增强 .....	汤忠强 周 波 戴先中 谷海涛	(222)
基于关节转角估计器的绳驱动手术微器械位置全闭环控制 .....	王文杰 于凌涛 杨 景 闫昱晟	(231)
共轴八旋翼无人飞行器的偏航静态抗饱和补偿控制 .....	彭 程 白 越 乔冠宇	(240)
空间站载荷转移机构机器人的力加载控制方法 .....	张飞龙 贺 云 李秋实 徐志刚	(249)

期刊基本参数: CN21-1137/TP\*1979\*b\*A4\*128\*zh\*P\* ¥ 60.00\*1000\*14\*2018-03

# ROBOT

Volume 40      Number 2      March 2018

## CONTENTS

### Papers and Reports

- Walking Vibration Suppression for Humanoid Robot Based on Optimal Control  
..... *YI Jiang, ZHU Qiuguo, WU Jun, XIONG Rong* (129)
- Design and Analysis of a Leg Mechanism for a Continuous Electrically-Driven Quadruped Robot  
..... *BAI Long, LONG Zhang, CHEN Xiaohong, JIANG Pei, CHEN Rui, GUAN Jian* (136)
- A CPG-Based Control Method for the Multi-Mode Locomotion of a Desert Spider Robot  
..... *SHI Ruidong, ZHANG Xiuli, YAO Yan'an* (146)
- A Fast Joint Compatibility Data Association Algorithm for SLAM Based on Clustering  
..... *LIU Dan, DUAN Jianmin, WANG Changren* (158)
- An Engagement Evaluation Algorithm Based on Dynamic Bayesian Network for Human-Robot Interaction  
..... *FENG Yongli, JIA Qingxuan, WEI Wei* (169)
- Human Action Recognition Based on Large Margin Nearest Neighbor  
..... *LIU Xiaoli, YIN Jianqin, WEI Jun, WANG Lei, WU Yanchun* (178)
- A CLM-Based Method of Indoor Affordance Areas Classification for Service Robots  
..... *WU Peiliang, LI Ya'nan, YANG Fang, KONG Lingfu, HOU Zengguang* (188)
- The Theory of Perpendicular Curve in Rotation Group Aiming at Incomplete Orientation Constraint Problems  
..... *LI Gaofeng, XU Shan, SUN Lei, LIU Jingtai* (195)
- The Cooperative Control Strategy for Underwater Gliders in Ocean Mesoscale Eddies Observation Task  
..... *ZHAO Wentao, YU Jiancheng, ZHANG Aiqun* (206)
- Real-time Measurement Method of Buoyancy of a Full-Ocean-Depth Underwater Robot  
..... *LIU Xinyu, LI Yiping, FENG Xisheng* (216)
- Underwater Robot Visual Enhancements Based on the Improved DCP Algorithm  
..... *TANG Zhongqiang, ZHOU Bo, DAI Xianzhong, GU Haitao* (222)
- Full Closed-loop Position Control of the Surgical Cable-driven Micromanipulator Based on Joint Angle Estimator  
..... *WANG Wenjie, YU Lingtao, YANG Jing, YAN Yusheng* (231)
- Static Anti-windup Compensation Control of Yaw Movement for a Coaxial Eight-Rotor UAV  
..... *PENG Cheng, BAI Yue, QIAO Guanyu* (240)
- The Control Method of Force Loading of Robot on Load Transfer Mechanism of Space Station  
..... *ZHANG Feilong, HE Yun, LI Qiushi, XU Zhigang* (249)