

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 3 期      2018 年 5 月  
目      次

论文与报告

一种鲁棒的城市复杂动态场景点云配准方法 .....	王任栋 徐友春 齐 尧 韩栋斌 李 华 (257)
基于双目 ORB-SLAM 的障碍物记忆定位与去噪算法 .....	魏 彤 金砺耀 (266)
稀疏视觉 SLAM 对平面激光雷达传感的稠密化模拟 .....	陈炜楠 朱 蕾 张 宏 林旭滨 管贻生 (273)
基于案例推理的轮式移动机器人仿变色龙视觉受污偶然性规划 .....	徐 燕 徐 贺 于洪鹏 张春伟 王志乾 (282)
基于机器视觉的超视场工件识别抓取系统 .....	刘正琼 万 鹏 凌 琳 陈 莉 李学飞 周文霞 (294)
基于对偶四元数的机器人方位与手眼关系同时标定方法 .....	李 巍 吕乃光 董明利 娄小平 (301)
具有悬挂系统的轮腿式机器人设计与分析 .....	潘希祥 徐 坤 王耀兵 丁希仑 (309)
基于细径 McKibben 型气动人工肌肉的仿生手研发 .....	南卓江 杨 扬 铃森康一 大贺淳一郎 刘 娜 孙 翊 蒲华燕 谢少荣 (321)
用于水下机器人姿态调节的电磁式水下合成射流激励器 .....	贾连超 胡志强 耿令波 衣瑞文 (329)
基于 RBF 神经网络的作业型 AUV 自适应终端滑模控制方法及实验研究 .....	杨 超 郭 佳 张铭钧 (336)
基于人工势场与 IB-LBM 的机器蛇水中 2D 避障控制算法 .....	李东方 李科伟 邓宏彬 潘振华 危怡然 王 超 (346)
基于曲率优化的机器人砂带磨削轨迹规划 .....	马凯威 韩 良 孙小肖 刘平文 张 凯 (360)
基于系统阻力变化的手术微器械夹持力检测 .....	于凌涛 王文杰 (368)
卫星天线展开臂的随动吊挂重力补偿系统设计 .....	贺 云 张飞龙 杨明毅 徐志刚 (377)
基于 hp 自适应伪谱法的空间机器人路径规划 .....	曾祥鑫 崔乃刚 郭继峰 (385)

期刊基本参数: CN21-1137/TP\*1979\*b\*A4\*136\*zh\*P\* ¥ 60.00\*1000\*15\*2018-05

# ROBOT

Volume 40      Number 3      May 2018

## CONTENTS

### Papers and Reports

- A Robust Point Cloud Registration Method in Urban Dynamic Environment  
..... WANG Rendong, XU Youchun, QI Yao, HAN Dongbin, LI Hua (257)
- Obstacle Memory Localization and Denoising Algorithm Based on Binocular ORB-SLAM  
..... WEI Tong, JIN Liyao (266)
- Planar LiDAR Densified Simulation from Sparse Visual SLAM  
..... CHEN Weinan, ZHU Lei, ZHANG Hong, LIN Xubin, GUAN Yisheng (273)
- The Contingency Planning of Chameleon-Inspired Visual Contamination for Wheeled Mobile Robot  
Based on Case-Based-Reasoning ..... XU Yan, XU He, YU Hongpeng, ZHANG Chunwei, WANG Zhiqian (282)
- Recognition and Grabbing System for Workpieces Exceeding the Visual Field Based on Machine Vision  
..... LIU Zhengqiong, WAN Peng, LING Lin, CHEN Li, LI Xuefei, ZHOU Wenxia (294)
- Simultaneous Robot-World/Hand-Eye Calibration Using Dual Quaternion  
..... LI Wei, LÜ Naiguang, DONG Mingli, LOU Xiaoping (301)
- Design and Analysis of a Wheel-Legged Robot with a Suspension System  
..... PAN Xixiang, XU Kun, WANG Yaobing, DING Xilun (309)
- Development of a Bionic Hand Actuated by Thin McKibben Pneumatic Artificial Muscle  
..... NAN Zhuojian, YANG Yang, SUZUMORI Koichi, OOGA Jun'ichiro,  
LIU Na, SUN Yi, PU Huayan, XIE Shaorong (321)
- The Electromagnetic Underwater Synthetic Jet Actuator for Attitude Adjustment of Underwater Robot  
..... JIA Lianchao, HU Zhiqiang, GENG Lingbo, YI Ruiwen (329)
- Adaptive Terminal Sliding Mode Control Method Based on RBF Neural Network for Operational AUV  
and Its Experimental Research ..... YANG Chao, GUO Jia, ZHANG Mingjun (336)
- The 2D Aquatic Obstacle Avoidance Control Algorithm of the Snake-Like Robot Based on  
Artificial Potential Field and IB-LBM  
..... LI Dongfang, LI Kewei, DENG Hongbin, PAN Zhenhua, WEI Yiran, WANG Chao (346)
- Trajectory Planning for Robotic Belt Grinding Based on Curvature Optimization  
..... MA Kaiwei, HAN Liang, SUN Xiaoxiao, LIU Pingwen, ZHANG Kai (360)
- Clamping Force Sensing of Surgical Micromanipulators Based on the Changes of System Resistance  
..... YU Lingtao, WANG Wenjie (368)
- Design of Tracking Suspension Gravity Compensation System for Satellite Antenna Deployable Manipulator  
..... HE Yun, ZHANG Feilong, YANG Mingyi, XU Zhigang (377)
- Path Planning of Space Robot Based on hp-Adaptive Pseudospectral Method  
..... ZENG Xiangxin, CUI Naigang, GUO Jifeng (385)