

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 41 卷 第 1 期 2019 年 1 月
目 次

论文与报告

一种带有重心调节机构的作业型飞行机器人建模与控制	连 杰 宋光明 王营华 孙慧玉 宋爱国 (1)
基于自适应 RBFNN 噪声估计的自抗扰控制在姿态控制中的应用	李 希 谭建豪 (9)
面向抓取作业的飞行机械臂系统及其控制	张广玉 何玉庆 代 波 谷 丰 杨丽英 韩建达 刘光军 (19)
智能机器人服务环境下传感数据映射及服务组合方法研究	路 飞 刘 硕 田国会 (30)
基于时空一致性的相机定位与地图重建算法	范涵奇 张 帅 (40)
基于改进差分进化算法的机械臂运动学逆解	谢习华 范诗萌 周烜亦 李智勇 (50)
一种由粗至精的室内场景的空间布局估计方法	刘天亮 顾雁秋 曹旦旦 戴修斌 罗杰波 (58)
一种基于并联 6 自由度结构的电动轮足机器人	刘冬琛 王军政 汪首坤 沈 伟 彭 辉 (65)
动态环境下基于线特征的 RGB-D 视觉里程计	张慧娟 方灶军 杨桂林 (75)
室内环境下基于图像序列拓扑关系的移动机器人全局定位	董星亮 苑 晶 张雪波 黄亚楼 (83)
工厂环境下改进的视觉 SLAM 算法	李月华 朱世强 于亦奇 (95)
基于模糊补偿的主从式上肢外骨骼康复机器人训练控制方法	张蔚然 鲁守银 吴林彦 张兴杨 赵慧如 (104)

综述与介绍

复杂环境下视觉 SLAM 闭环检测方法综述	刘 强 段富海 桑 勇 赵健龙 (112)
腹腔镜增强现实导航的研究进展综述	王田苗 张晓会 张学斌 王君臣 (124)

期刊基本参数: CN21-1137/TP*1979*b*A4*136*zh*P* ¥ 60.00*1100*14*2019-01

ROBOT

Volume 41 Number 1 January 2019

CONTENTS

Papers and Reports

- Modeling and Control of an Aerial Manipulator with a Gravity Center Adjusting Mechanism
..... *LIAN Jie, SONG Guangming, WANG Yinghua, SUN Huiyu, SONG Aiguo* (1)
- Application of the Active Disturbance Rejection Control Based on Adaptive RBFNN Noise Estimating to
Attitude Control *LI Xi, TAN Jianhao* (9)
- Towards Grasping Task: System and Control of an Aerial Manipulator
..... *ZHANG Guangyu, HE Yuqing, DAI Bo, GU Feng, YANG Liying, HAN Jianda, LIU Guangjun* (19)
- Methods for Sensor Data Mapping and Automatic Service Composition in Intelligent Robot Service Environment
..... *LU Fei, LIU Shuo, TIAN Guohui* (30)
- Camera Localization and Map Reconstruction Algorithm Based on Temporal-Spatial Consistency
..... *FAN Hanqi, ZHANG Shuai* (40)
- Inverse Kinematics of Manipulator Based on the Improved Differential Evolution Algorithm
..... *XIE Xihua, FAN Shimeng, ZHOU Xuanyi, LI Zhiyong* (50)
- A Coarse-to-Fine Estimation Method for Spatial Layout of Indoor Scenes
..... *LIU Tianliang, GU Yanqiu, CAO Dandan, DAI Xiubin, LUO Jiebo* (58)
- An Electric Wheel-Foot Robot Based on Parallel 6-DOF Structure
..... *LIU Dongchen, WANG Junzheng, WANG Shoukun, SHEN Wei, PENG Hui* (65)
- RGB-D Visual Odometry in Dynamic Environments Using Line Features
..... *ZHANG Huijuan, FANG Zaojun, YANG Guilin* (75)
- Mobile Robot Global Localization Based on Topological Relationship between Image Sequences in
Indoor Environments *DONG Xingliang, YUAN Jing, ZHANG Xuebo, HUANG Yalou* (83)
- Improved Visual SLAM Algorithm in Factory Environment *LI Yuehua, ZHU Shiqiang, YU Yiqi* (95)
- Master-Slave Upper-limb Exoskeleton Rehabilitation Robot Training Control Method Based on Fuzzy
Compensation *ZHANG Weiran, LU Shouyin, WU Linyan, ZHANG Xingyang, ZHAO Huiru* (104)

Surveys and Reviews

- A Survey of Loop-Closure Detection Method of Visual SLAM in Complex Environments
..... *LIU Qiang, DUAN Fuhai, SANG Yong, ZHAO Jianlong* (112)
- Research Progresses in Laparoscopic Augmented Reality Navigation
..... *WANG Tianmiao, ZHANG Xiaohui, ZHANG Xuebin, WANG Junchen* (124)