

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 2 期 2019 年 3 月
目 次

论文与报告

基于双 LSTM 融合类人机器人实时表情再现方法	黄 忠	任福继	胡 敏	刘 娟	(137)
基于循环卷积神经网络的单目视觉里程计	陈宗海	洪 洋	王纪凯	葛振华	(147)
面向手势动作捕捉的传感器设计及主从手运动映射	张阳阳	黄 英	刘家祥	刘 平	张玉刚 (156)
一种采用迭代优化的移动抓取规划方法	李 玮	章逸丰	王 鹏	熊 蓉	(165)
折叠翼弹跳机器人机构设计及运动性能分析	鲍延年	蒋海义	罗天洪	李忠涛	(175)
一种融合稀疏几何特征与深度流的深度视觉 SLAM 算法	方 正	赵世博	李昊来		(185)
具有弹性连杆机构的四足机器人对角小跑步态控制	李奇敏	任灏宇	蒲文东	蒋建新	(197)
基于光学运动跟踪系统的机器人末端位姿测量与误差补偿	戴厚德	曾现萍	游鸿修	苏诗荐	曾雅丹 林志榕 (206)
基于极大似然估计的工业机器人腕部 6 维力传感器在线标定	刘运毅	黎相成	黄 约	唐明福	秦德茂 农 真 (216)
水空两栖涵道风扇推进器推力理论分析及实验验证	邵天柱	胡志强	杨 翊	林 扬	(222)
一种基于高斯过程回归的 AUV 自适应采样方法	阎述学	李一平	封锡盛		(232)
基于视觉感知的海生物吸纳式水下机器人目标捕获控制	周 浩	姜述强	黄 海	万兆亮	(242)

综述与介绍

深海小型爬行机器人研究现状	张奇峰	张运修	张艾群	(250)
机器人在眼科手术中的应用及研究进展	贺昌岩	杨 洋	梁庆丰	韩少峰 (265)
迈进高维连续空间：深度强化学习在机器人领域中的应用	多南讯	吕 强	林辉灿	卫 恒 (276)

期刊基本参数：CN21-1137/TP*1979*b*A4*152*zh*P* ¥ 60.00*1600*15*2019-03

ROBOT

Volume 41 Number 2 March 2019

CONTENTS

Papers and Reports

- A Real-time Expression Mimicking Method for Humanoid Robot Based on Dual LSTM Fusion
..... *HUANG Zhong, REN Fuji, HU Min, LIU Juan* (137)
- Monocular Visual Odometry Based on Recurrent Convolutional Neural Networks
..... *CHEN Zonghai, HONG Yang, WANG Jikai, GE Zhenhua* (147)
- Sensor Design for Hand Gesture Capturing and Master-Slave Hand Motion Mapping
..... *ZHANG Yangyang, HUANG Ying, LIU Jiexiang, LIU Ping, ZHANG Yugang* (156)
- A Mobile Grasp Planning Method Based on Iterative Optimization
..... *LI Wei, ZHANG Yifeng, WANG Peng, XIONG Rong* (165)
- Mechanism Design and Locomotion Performance Analysis of the Foldable-wing Jumping Robot
..... *BAO Yannian, JIANG Haiyi, LUO Tianhong, LI Zhongtao* (175)
- A Depth Vision SLAM Algorithm Combining Sparse Geometric Features with Range Flow
..... *FANG Zheng, ZHAO Shibo, LI Haolai* (185)
- Trotting Gait Control of the Quadruped Robot with an Elastic Linkage
..... *LI Qimin, REN Haoyu, PU Wendong, JIANG Jianxin* (197)
- Pose Measurement and Error Compensation of the Robot End-Effector Based on an Optical Tracking System
..... *DAI Houde, ZENG Xianping, YOU Hongxiu, SU Shijian, ZENG Yadan, LIN Zhirong* (206)
- Online Calibration for the 6-axis Force Sensor in the Wrist of Industrial Robot Based on Maximum Likelihood Estimation
..... *LIU Yunyi, LI Xiangcheng, HUANG Yue, TANG Mingfu, QIN Demao, NONG Zhen* (216)
- Theoretical Analysis and Experimental Verification on Thrust of Aquatic-Aerial Amphibious Ducted Fan Propeller *GAO Tianzhu, HU Zhiqiang, YANG Yi, LIN Yang* (222)
- An AUV Adaptive Sampling Method Based on Gaussian Process Regression
..... *YAN Shuxue, LI Yiping, FENG Xisheng* (232)
- Vision Based Target Capture Control for Sea Organism Absorptive Underwater Vehicle
..... *ZHOU Hao, JIANG Shuqiang, HUANG Hai, WAN Zhaoliang* (242)

Surveys and Reviews

- Research Status of Benthic Small-scale Crawling Robots
..... *ZHANG Qifeng, ZHANG Yunxiu, ZHANG Aiqun* (250)
- Applications and Research Progress of Robot Assisted Eye Surgery
..... *HE Changyan, YANG Yang, LIANG Qingfeng, HAN Shaofeng* (265)
- Step into High-Dimensional and Continuous Action Space: A Survey on Applications of Deep Reinforcement Learning to Robotics *DUO Nanxun, LÜ Qiang, LIN Huican, WEI Heng* (276)