

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 42 卷 第 4 期 2020 年 7 月
目 次

“无人机”专题

(特约编委: 段海滨, 王寅)

论文与报告

仿欧椋鸟大规模超机动行为的无人机集群转弯控制
..... 于月平 段海滨 范彦铭 霍梦真 杨 庆 魏 晨 (385)

基于误差状态卡尔曼滤波估计的旋翼无人机输入饱和控制
..... 张雪涛 方勇纯 张雪波 蒋静琦 华和安 (394)

基于 ESO 的无人直升机高精度姿态控制..... 范大东 雷旭升 (406)

崎岖地表上的旋翼无人机自主安全降落系统 李睿康 黄奇伟 冯 辉 胡 波 (416)

非专题论文

论文与报告

基于修正模型与暗通道先验信息的水下图像复原 林 森 白 莹 李文涛 唐延东 (427)

基于 Klann 连杆的球腿复合机器人的设计与研究
..... 倪 聪 杨崇倡 刘香玉 冯 培 张春燕 (436)

基于重心动力学及虚拟模型的负载型四足步行平台对角步态控制方法
..... 谭永营 晁智强 韩寿松 宁初明 (448)

面向智能制造的工业机器人健康评估方法
..... 赵 威 王 锴 徐皑冬 曾 鹏 杨顺昆 孙 越 郭海丰 (460)

关节联动的单孔手术机器人运动解耦方法
..... 江国豪 周圆圆 张芳敏 王重阳 于 涛 刘 浩 (469)

下肢软质康复外骨骼机器人的模糊神经网络阻抗控制
..... 张玉明 吴青聪 陈 柏 吴洪涛 刘焕瑞 (477)

一种基于点线不变量的视觉 SLAM 算法 陈兴华 蔡云飞 唐 印 (485)

基于 JPS 策略的 ACS 移动机器人全局路径规划..... 马小陆 梅 宏 (494)

基于最优激励位姿序列的机械臂负载估计 侯 澈 赵忆文 张 弼 李英立 赵新刚 (503)

期刊基本参数: CN21-1137/TP*1979*b*A4*128*zh*P* ¥ 60.00*1650*13*2020-07

ROBOT

Volume 42 Number 4 May 2020

CONTENTS

“Unmanned Aerial Vehicles” Papers

Papers and Reports

- Turning Control of Multiple UAVs Imitating the Super-Maneuver Behavior in Massive Starlings
..... *YU Yueping, DUAN Haibin, FAN Yanming, HUO Mengzhen, YANG Qing, WEI Chen* (385)
- Error State Kalman Filter Estimator Based Input Saturated Control for Rotorcraft Unmanned Aerial Vehicle
..... *ZHANG Xuetao, FANG Yongchun, ZHANG Xuebo, JIANG Jingqi, HUA He'an* (394)
- Precise Attitude Control for Unmanned Helicopter Based on Extended State Observer
..... *FAN Dadong, LEI Xusheng* (406)
- Autonomous Safe Landing System of Unmanned Rotorcraft on Rugged Terrain
..... *LI Ruikang, HUANG Qiwei, FENG Hui, HU Bo* (416)

Regular Papers

Papers and Reports

- Underwater Image Restoration Based on the Modified Model and Dark Channel Prior
..... *LIN Sen, BAI Ying, LI Wentao, TANG Yandong* (427)
- Design and Research on a Ball-Legged Compound Robot Based on Klann Linkage
..... *NI Cong, YANG Chongchang, LIU Xiangyu, FENG Pei, ZHANG Chunyan* (436)
- Control Method of a Load-Carrying Quadruped Walking Vehicle with Trotting Gait Based on the Centroidal Dynamics and the Virtual Model *TAN Yongying, CHAO Zhiqiang, HAN Shousong, NING Chuming* (448)
- An Industrial Robot Health Assessment Method for Intelligent Manufacturing
..... *ZHAO Wei, WANG Kai, XU Aidong, ZENG Peng, YANG Shunkun, SUN Yue, GUO Haifeng* (460)
- Motion Decoupling Method for a Single-Port Surgical Robot with Joint Linkage
..... *JIANG Guohao, ZHOU Yuanyuan, ZHANG Fangmin, WANG Chongyang, YU Tao, LIU Hao* (469)
- Fuzzy Neural Network Impedance Control of Soft Lower Limb Rehabilitation Exoskeleton Robot
..... *ZHANG Yuming, WU Qingcong, CHEN Bai, WU Hongtao, LIU Huanrui* (477)
- A Visual SLAM Algorithm Based on Line Point Invariants *CHEN Xinghua, CAI Yunfei, TANG Yin* (485)
- The Global Path Planning of Ant Colony System Mobile Robot Based on Jump Point Search Strategy
..... *MA Xiaolu, MEI Hong* (494)
- Load Estimation of Manipulator Based on the Optimal Sequence of Exciting Poses
..... *HOU Che, ZHAO Yiwen, ZHANG Bi, LI Yingli, ZHAO Xingang* (503)