

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 43 卷 第 2 期 2021 年 3 月

目 次

论文与报告

面向 3 维物体的三指机械手“包笼抓取”方法	苏建华	刘传凯	王智伟	黄开启	(129)			
气动人工肌肉驱动的并联平台模糊 PID 控制	李 芳	陈 奇	刘 凯	吴 阳	陈伊宁	王明昕	姚佳烽	(140)
基于人体手臂运动意图反馈的人机顺应协作	黄沿江	陈锴彬	王 恺	杨丽新	张宪民	(148)		
基于特征热力图的移动机器人高效全局定位方法	杨梓桐	王书亭	孟 杰	蒋立泉	谢远龙	(156)		
动态环境下基于改进几何与运动约束的机器人 RGB-D SLAM 算法	艾青林	刘刚江	徐巧宁	(167)				
基于点云分割的运动目标跟踪与 SLAM 方法	王忠立	李文仪	(177)					
基于卷帘快门 RGB-D 相机的视觉惯性 SLAM 方法	曹力科	肖晓晖	(193)					
基于生成式对抗网络及自注意力机制的无监督单目深度估计和视觉里程计	叶星余	何元烈	汝少楠	(203)				
复式套索人工肌肉驱动的下肢外骨骼的运动控制	张 琦	田梦倩	李伟强	甘振波	王兴松	(214)		
作业型水下机器人纵、横倾姿态自适应区域控制方法	杨 超	张铭钧	吴珍臻	张志强	姚 峰	(224)		
基于行波函数的仿蠕虫移动机器人驱动信号统一表征方法	毛倩倩	张 舒	徐 鉴	方虹斌	(234)			
爪刺式飞行爬壁机器人的仿生机理与系统设计	毛晨曦	沈煜年	(246)					

期刊基本参数: CN21-1137/TP*1979*b*A4*128*zh*P* ¥ 60.00*1650*12*2021-03

ROBOT

Volume 43 Number 2 March 2021

CONTENTS

Papers and Reports

- Caging Grasp of 3D Objects with a Three-finger Gripper
..... *SU Jianhua, LIU Chuankai, WANG Zhiwei, HUANG Kaiqi* (129)
- Fuzzy PID Control of Parallel Platform Actuated by Pneumatic Artificial Muscle
..... *LI Fang, CHEN Qi, LIU Kai, WU Yang, CHEN Yining, WANG Mingxin, YAO Jiafeng* (140)
- Human-robot Compliant Collaboration Based on Feedback of Motion Intention of Human Arm
..... *HUANG Yanjiang, CHEN Kaibin, WANG Kai, YANG Lixin, ZHANG Xianmin* (148)
- High-Efficient Global Localization Method of Mobile Robots Based on Feature Heat Map
..... *YANG Zitong, WANG Shuting, MENG Jie, JIANG Liquan, XIE Yuanlong* (156)
- An RGB-D SLAM Algorithm for Robot Based on the Improved Geometric and Motion Constraints in
Dynamic Environment
..... *AI Qinglin, LIU Gangjiang, XU Qiaoning* (167)
- Moving Objects Tracking and SLAM Method Based on Point Cloud Segmentation
..... *WANG Zhongli, LI Wenyi* (177)
- A Visual-Inertial SLAM Method Based on Rolling Shutter RGB-D Cameras *CAO Like, XIAO Xiaohui* (193)
- Unsupervised Monocular Depth Estimation and Visual Odometry Based on Generative Adversarial Network
and Self-attention Mechanism *YE Xingyu, HE Yuanlie, RU Shaonan* (203)
- Motion Control of a Lower-limb Exoskeleton Actuated by Compound Tendon-sheath Artificial Muscles
..... *ZHANG Qi, TIAN Mengqian, LI Weiqiang, GAN Zhenbo, WANG Xingsong* (214)
- Adaptive Region Control Method of the Pitch and Roll Attitudes for Operating Autonomous Underwater Vehicle
..... *YANG Chao, ZHANG Mingjun, WU Zhenzhen, ZHANG Zhiqiang, YAO Feng* (224)
- A Unified Representation of the Actuation Signals of Earthworm-like Locomotion Robots Based on
Travelling-Wave Functions *MAO Qianqian, ZHANG Shu, XU Jian, FANG Hongbin* (234)
- Bionics Mechanism and System Design of a Spine-Type Flying and Wall-Climbing Robot
..... *MAO Chenxi, SHEN Yunian* (246)