

空间机构技术专刊 Special Issue of Space Mechanism

目 次

特约稿件

空间机构技术发展趋势及展望 从 强,罗 敏,李伟杰(1)

空间机器人的若干前沿领域:研究进展和关键技术 戴振东(9)

空间智能机构技术

基于 EtherCAT 总线的人形机器人控制系统设计 余秋蕾,张崇峰,陈 萌,韩亮亮(16)

基于 PSO 优化算法的空间机械臂振动抑制研究 辛鹏飞,荣吉利,杨永泰(23)

3D 双臂空间机器人广义雅克比矩阵推导与运动学特性分析 王奉文,侯月阳,贺 亮,卢 山(29)

漂浮基空间机器人捕获卫星过程冲击动力学建模及基于非线性滤波器的镇定运动控制 程 靖,陈 力(34)

漂浮基空间机器人执行机构部分失效故障的分散容错控制 赵紫汪,陈 力(39)

空间机械臂水下试验及其关键技术综述 曾 磊,孙鹏飞,陈 明,金 俨,刘 宾(45)

基于环境建模与修正的视觉/力觉辅助遥操作系统 徐效农,宋爱国,朱澄澄,倪得晶(55)

空间功能机构技术

航天火工连接分离机构设计技术研究 叶耀坤,刘天雄,温玉全,丁 锋,满剑锋(62)

大型射电望远镜天线副反射面调整系统设计与实验研究 姚建涛,曾达幸,侯雨雷,段艳宾,窦玉超,许允斗,韩 博,赵永生(69)

空间光学遥感器次镜定位平台的设计与测试 于 阳,徐振邦,于 鹏,韩春杨,杨剑锋,吴清文(74)

空间光学遥感器次镜调姿机构多目标优化设计 韩春杨,徐振邦,吴清文,秦 超,夏明一(81)

基于力矩控制法的同步展开技术研究 王 萌,周徐斌,杜三虎,王智磊(88)

一种微型航天器对接机构的设计研究 杨 青,杨新海,邵济明(93)

双环可展桁架结构模型柔性张力索网设计与分析 吴明儿,张天昊,徐遗威,关富玲(99)

自适应伸长型火工工作动装置的动态特性研究 水 龙,刘轶鑫,杨 勇,杨震春(104)

空间对接机构热真空环境对接与分离试验技术研究 邱华勇,秦 彦,苑会领,刘刚峰(112)

大型航天器结构的热致振动研究 沈振兴,胡更开(117)

空间机械臂辅助大质量舱体对接阻抗控制方法 莫 洋,魏 博,李 辉,蒋志宏,黄 强,饶 炜,王耀兵,唐自新,张晓东,张大伟,唐 玲(126)

着陆工况对月球着陆器着陆缓冲性能影响分析 丁建中,王春洁,王家俊,宋顺广(132)

信息研究

2015 国外载人航天发展综合分析 王岩松,廖小刚(138)

责任编辑:康金兰 编辑:龙晋伟 纪艺苒 左永亮 英文审校:肖志军 本期特邀编辑:王耀兵 史文华

期刊基本参数:CN11-5008/V * 2003 * b * 16 * 144 * zh * P * ¥30.00 * 3000 * 22 * 2016-2