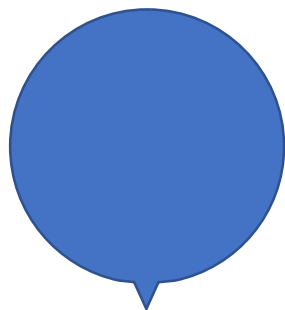


SOCOLAR

平台使用手册

1 用户前端平台使用指南



勾选仅检索资源，
不勾选检索综合资源
(OA+付费)

[关于我们](#) | [联系我们](#) | [网站政策](#) | [隐私政策](#)

中国教育图书进出口有限公司©2019



可在结果中进行二次检索，精确检索结果

检索结果筛选:

全文

- 开放获取 [3280]
- 单篇购买 [139]

出版年度

- 2019 [2]
- 2018 [228]
- 2017 [114]
-

学科主题

提供多个筛选项目
帮助用户缩小检索范围

- 自然科学总论 [393]
- 计算技术、计算机技术 [296]
-

作者

- 秦大同 [20]
- 刘国栋 [13]
- 曹秉刚 [9]

文章检索列表

共 3419 条结果, 检索条件: ((*机器*))

全选 排序: 相关性

导出: BibTex

1[期刊论文]

自主制空机器人末端执行器的微型调姿机构

作者: PeiJiang Yuan ;QiShen Wang ;ZhenYun Shi 等

来源: Science China Information Sciences. 2014 ;57(12):1-12.doi:10.1007/s11432-014-5190-9

出版社: Springer Nature

2[期刊论文]

基于AVR单片机的机器人控制器设计

作者: 张永德 ;毕津滔

来源: 计算机系统应用. 2008 ;17(11):20-24.

出版社: 计算机系统应用编辑部

3[期刊论文]

全文购买

综合检索结果直接
展现全文获取方式

开放获取

[期刊论文][Research Paper]

自主制空机器人末端执行器的微型调姿机构

作者: DongDong Chen;ChengKun Wang;TianMiao Wang;ZhenYun Shi;QiShe...

出版时间: 暂无

DOI: 10.1007/s11432-014-5190-9

页码: 1 - 12

出版社: Springer Nature

摘要:

Drilling end-effector is a key unit in autonomous drilling robot. The perpendicularity of the hole has an important influence on the quality of airplane assembly. Aiming at the robot drilling perpendicularity, a micro-adjusting attitude mechanism and a surface normal measurement algorithm are proposed in this paper. In the mechanism, two rounded eccentric discs are used and the small one is embedded in the big one, which makes the drill's point static when adjusting the drill's attitude. Thus, removal of drill's point position after adjusting the drill attitude can be avoided. Before the micro-adjusting progress, four non-coplanar points in space are used to determine a unique sphere. The normal at the drilling point is measured by four laser ranging sensors. The adjusting angles at which the motors should be rotated to adjust attitude can be calculated by using the deviation between the normal and the drill axis. Finally, the motors will drive the two eccentric discs to achieve micro-adjusting progress. Experiments on drilling robot system and the results demonstrate that the adjusting mechanism and the algorithm for surface normal measurement are effective with high accuracy and efficiency.

关键字:

attitude adjusting mechanism; drilling end-effector robot drilling; perpendicularity; 姿态调整机构; 制孔机器人; 垂直度; Industry Sectors Electronics; IT & Se


所属期刊



Science China Information Sciences

ISSN: 1674-733X

来自: Springer Nature

 原文链接

开放获取期刊点击原文
链接直接查看原文

[期刊论文]

**Human-machine interaction as a model of machine-machine interaction:
how to make machines interact as humans do**

作者: ArnaudRevel;KenPrepin;

出版时间: 暂无

DOI: 10.1163/156855307782506192

页码: 1709 - 1723

出版社: Taylor & Francis Group

摘要:

Turn-taking is one of the main features of communicative systems. In particular, it is one of the bases allowing robust interactions in imitation, thanks to its two linked aspects, i.e., communication and learning. In this article, we propose a simple model based on the interaction of two neural oscillators inhibiting each other which explain how they interact dynamically between two agents. An implementation of this model on a platform made of one CCD camera and one simple artificial neural network is presented. Results showing the emergence of a "turn-taking" dynamics on this platform are discussed and an extension in simulation for a larger scale of parameters in order to validate robustness is given.

付费期刊可以直接购买
买单篇文章

价格: 591 豆

去购买

所属期刊

**Advanced Robotics**

ISSN: 0169-1864

来自: Taylor & Francis Group

原文链接

原文链接直接导航至
数据库文章地址，点
击原文链接可查看用
户是否拥有访问权限

关于我们 | 联系我们

中国教育图书进出口有限公司

个人中心查看账户情况，
并可进行机构设置



luzze

暂无机构

[联系管理员](#) [机构设置](#)

0

S豆

充值

0/0

R豆

来自机构

0/0

篇数

来自机构

可使用的机构
包篇最大数量
和已用数量

我的订单

[收藏文章](#) [收藏期刊](#)

输入文章标题、订单号查找



订单日期

文章名称

价格

支付状

S豆为个人余额
R豆为机构余额，显示可
用最大限度和已使用限度

其他操作

[上一页](#) [下一页](#)

我的订单可查看消费情况

出版社

S. Karger AG

John Wiley & Sons, Ltd.

台湾华艺

American Institute of

Taylor & Francis Group

期刊页面可根据出版社筛选期刊

Edinburgh University

TWS

DE GRUYTER

Bentham

Thieme

ACS

获取类型

非开放获取

开放获取

期刊列表

 <p>#CritEdPol: Journal of Critical Education</p> <p>PISSN: 2473-912X</p> <p>EISSN:</p> <p>Publisher: Swarthmore College</p> <p>开放获取</p>	 <p>@rc</p> <p>PISSN: 2318-7344</p> <p>EISSN:</p> <p>Publisher: @quivo Brasileiro de Educação</p> <p>开放获取</p>
 <p>@tic. revista d'innovació educativa</p> <p>PISSN: 1989-3477</p> <p>EISSN:</p> <p>Publisher: Universitat de València</p> <p>开放获取</p>	 <p>「古琴、音樂美學與人文精神」跨領...</p> <p>PISSN:</p> <p>EISSN:</p> <p>Publisher: 朝陽科技大學通識教育中心</p>
 <p>19&20</p> <p>PISSN:</p> <p>EISSN: 1981-030x</p> <p>Publisher: Colóquio de Estudos Sobre Arte Brasileira do Século XIX</p> <p>开放获取</p>	 <p>2007年台灣銀髮族休閒運動與健康產...</p> <p>PISSN:</p> <p>EISSN:</p> <p>Publisher: 義和科技大學休閒運動保健系</p>
 <p>2008年北京奧運會後兩岸體育發展研...</p> <p>PISSN:</p> <p>EISSN:</p> <p>Publisher: 海峽兩岸體育研究學會</p>	 <p>2008年台灣銀髮族休閒運動與健康產...</p> <p>PISSN:</p> <p>EISSN:</p> <p>Publisher: 義和科技大學休閒運動保健系</p>



可根据ISSN号和刊名查找期刊



Algebra Colloquium

ISSN: 1005-3867

出版社: World Scientific Publishing Company

简介:

卷期列表

2019 年

第 26 卷 01 期

第 26 卷 02 期

2018 年

2015 年

卷期列表按年展示所有卷期

2012 年

2011 年

2010 年

2009 年

2008 年

2007 年

2006 年

[期刊论文]

Finite Groups Which Are the Product of $L_2(7)$ or $L_2(8)$ with a Symmetric Group

作者: M. R. Darafsheh; A. R. Moghaddamfar;

页码: 1 - 10



全文购买

[期刊论文]

Theorems of Idempotent Commutative Groupoids

作者: J. Dudek; J. Galuszka;

页码: 11 - 30



全文购买

[期刊论文]

Metaideals in Commutative Rings

作者: R. R. Andruszkiewicz;

页码: 31 - 39



全文购买

文章列表页面显示文献访问途径