

SOCOLAR

学术资源平台使用手册

1 用户前端平台使用指南

SOCOLAR

输入期刊名、文章名或关键词/Search publications, articles

高级检索

仅检索OA资源

勾选仅检索资源，
不勾选检索综合资源
(OA+付费)

全学科
资源覆盖

5442^{+万}
外文付费期刊文章

1534^{+万}
外文开放获取文章

多语种
文献内容

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



搜索结果筛选:

全文

非开放获取 [2579386]

开放获取 [1082949]

出版年度

2023 [874]

2022 [1473741]

2021 [2187720]

学科主题

医药、卫生 [100]

2000 [52]

2019 [78]

2018 [61]

学科主题

计算机科学 [355]

社会科学总论 [178]

工业技术 [101]

自然科学总论 [99]

内科学 [80]

作者

刘国栋 [12]

蔡自兴 [6]

提供多个筛选项目
帮助用户缩小检索范围

文章检索列表

共 869 条结果, 检索条件: ((高级检索(((TI:(机器))))))

全选 排序: 相关性

导出: BibTex 确定

1[期刊论文]

无线操控机器人之设计

作者: 毛大喜 (Dar-His Mao); 杨育昇 (E-Shen Yang); 马仲强 (Ghen-Chang Mar) 等

来源: Dubai Medical Journal. 2004;(31):143-150.doi:10.7095/JCIT.200412.0143

出版社: S. Karger AG

2[期刊论文]

机器学习专题编者按

作者: 张敬灵; 周志华

来源: 中国科学F辑: 信息科学. 2017;47(11):1443-1444.

出版社: 中国科学杂志社

全文购买

开放获取

综合检索结果直接
展现全文获取方式

[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; surface normal measurement; autonomous robot drilling; perpendicularity; 姿态调整机构; 制孔末端执行器; 垂直度; Industry Sectors Electronics; IT & Software; Telecommunications

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 "turn-taking" may emerge dynamically between two agents. An implementation of the model on a simple robotic platform made of one CCD camera and one simple ar detailed. Results showing the emergence of a "turn-taking" 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
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

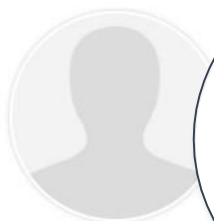
CHRONY;IMITATION;COUPLED OSCILLATORS

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 | 网站地图 | 隐私政策

中国教育图书进出口有限公司©2019



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



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

文章名称

价格

支付状态

下载状态

其他操作

订单日期

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
 - World Scientific Publ
 - Edinburgh University
 - TWS
 - DE GRUYTER
 - Bentham
 - Thieme
 - ACS

期刊页面可根据出版社筛选期刊

获取类型

非开放获取


开放获取

期刊列表

ISSN 请输入内容

ISSN 刊名

可根据ISSN号和刊名查找期刊


- 

#CritEdPol: Journal of Critical Educ...

PISSN: 2473-912X

EISSN:

Publisher: Swarthmore College

开放获取
- 

@rq Brasileiro

PISSN: 2318-73

EISSN:

Publisher: @rquivo Brasileiro de Educação

开放获取
- 

@tic. revista d'innovació educativa

PISSN: 1989-3477

EISSN:

Publisher: Universitat de València

开放获取
- 

「古琴、音樂美學與人文精神」跨領...

PISSN:

EISSN:

Publisher: 朝陽科技大學通識教育中心
- 

19&20

PISSN:

EISSN: 1981-030x

Publisher: Colóquio de Estudos Sobre Arte Brasileira do Século XIX

开放获取
- 

2007年台灣銀髮族休閒運動與健康產...

PISSN:

EISSN:

Publisher: 美和科技大學休閒運動保健系
- 

2008年北京奧運會後兩岸體育發展研...

PISSN:

EISSN:

Publisher: 海峽兩岸體育研究學會
- 

2008年台灣銀髮族休閒運動與健康產...

PISSN:

EISSN:

Publisher: 美和科技大學休閒運動保健系



International Review of the Red Cross

I S S N: 1816-3831

出版社: Cambridge University Press

> 2023 年

> 2022 年

> 2021 年

> 2020 年

> 2019 年

卷期列表按年展示所有卷期

> 2016 年

> 2015 年

> 2014 年

> 2013 年

> 2012 年

> 2011 年

> 2010 年

> 2009 年

> 2008 年

> 2007 年

文章列表

标题

请输入关键词检索

[期刊论文][other]

IRC volume 105 issue 922 Cover and Back matter

DOI: 10.1017/S1816383122001138

页码: b1 - b4

全文购买

文章列表页面显示文献访问途径

[期刊论文][other]

IRC volume 105 issue 922 Cover and Front matter

DOI: 10.1017/S1816383122001126

页码: f1 - f6

全文购买

[期刊论文][editorial]

Persons with Disabilities in Armed Conflicts: From Invisibility to Visibility

DOI: 10.1017/S1816383122001114

作者: Robert Mardini,

页码: 1 - 4

全文购买