

- 1994 *IEEE Int Conf on Robotics and Automation* [C]. New York: IEEE Press, 1994: 814 - 819.
- [30] GUO S X, FUKUDA T, KATO N, et al. Development of underwater microrobot using ICPF actuator [A]. *Proc 1998 IEEE Int Conf on Robotics and Automation* [C]. New York: IEEE Press, 1998: 1829 - 1834.
- [31] HIRATA T. Welcome to fish robot home page [EB/OL]. 2000, Accessed on 18 April 2003, Available: <http://www.nmri.go.jp/eng/khirata/fish/>.
- [32] 童秉纲, 庄礼贤. 描述鱼类波状游动的流体力学模型及其应用 [J]. 自然杂志, 1998, 20(1): 1 - 7.
(TONG B G, ZHUANG L X. Hydrodynamic model for fish's undulatory motion and its application [J]. *Natural J*, 1998, 20(1): 1 - 7.)
- [33] MORGANSEN K A, DUINDAM V, MASON R J, et al. Nonlinear control methods for planar carangiform robot fish locomotion [A]. *Proc 2001 IEEE Int Conf on Robotics and Automation* [C]. New York: IEEE Press, 2001: 427 - 434.
- [34] IJIMA D, YU W, YOKOI H, et al. Obstacle avoidance learning for a multi-agent linked robot in the real world [A]. *Proc 2001 IEEE Int Conf on Robotics and Automation* [C]. New York: IEEE Press, 2001: 523 - 528.

作者简介:

喻俊志 (1975 —), 男, 中科院自动化所博士研究生. 主要研究方向为多机器人系统, 机器鱼控制. E-mail: jzyu@compsys.ia.ac.cn;

陈尔奎 (1970 —), 男, 中国矿业大学信电学院博士研究生, 高工. 主要研究方向为智能控制, 移动机器人. E-mail: cek_chen@sohu.com;

王 硕 (1973 —), 男, 中科院自动化所助理研究员. 主要研究方向为多机器人系统, 机器鱼控制. E-mail: swang@compsys.ia.ac.cn;

谭 民 (1962 —), 男, 中科院自动化所研究员, 博士生导师. 主要研究方向为先进制造系统, 多机器人系统, 机器人控制, 智能机器人. E-mail: tan@compsys.ia.ac.cn.

下 期 要 目

- 带有输出传输时延的网络化控制系统基于观测器的 FDI 设计 郑 英, 方华京, 王 华, 李 力
- 基于混合遗传模拟退火算法的矢量场机器人导航 邹细勇, 诸 静
- 区间线性脉冲系统的鲁棒耗散性及其反馈镇定 刘 斌, 刘新芝, 廖晓昕
- 嵌有 Kelvin-Voigt 阻尼片的非均质梁的镇定 陈叔平, 司守奎
- 带动态边界的非均匀 Timoshenko 梁的反馈镇定 阎庆旭, 冯德兴
- 一类受控 Petri 网的控制器设计 董利达, 吴维敏, 徐巍华, 苏宏业, 褚 健
- 具有域极点配置的混合 H_2/H_∞ 滤波 杨富文
- 基于未知控制增益的非线性系统自适应迭代反馈控制 陈华东, 蒋 平
- 基于几何方法的约束线性系统控制快速算法 张 娟, 陈 杰
- 单关节转动智能材料臂的分布式鲁棒控制器设计 龚剑琴, 葛树志, 万百五
- 两种求解机械手最短时间动作路径规划的新算法及其在基于 PVR 技术的控制平台上的实现 罗 熊, 樊晓平
- 基于耗散性的非线性系统的自适应神经网络控制 牛玉刚, 王行愚
- 不确定性机器人系统自适应鲁棒迭代学习控制 杨胜跃, 樊晓平, 罗 安
- 燃烧控制中温度设定的优化 张 斌, 王景成, 徐立云, 张健民
- 自适应信息融合算法研究与应用 崔平远, 黄晓瑞, 崔祜涛