

高 技 术 通 讯

Gaojishu Tongxun

月刊(1991 年创刊)

2019 年 9 月 第 29 卷第 9 期

ISSN 1002-0470 CN 11-2770/N

本刊为《中国科技论文统计与分析》、《中文核心期刊要目总览》、《Scopus》、《中国科学与工程期刊文摘》(英文版)、美国《化学文摘》(CA)、英国《科学文摘》(SA)及俄罗斯《文摘杂志》(PЖ)收录源期刊

目 次

计算机与通信技术

- 膜计算优化随机最大似然 DOA 快速估计方法 向长波 于 玮 宋华军,等(833)
- 基于 Kinect 的动态手势识别算法改进与实现 李国友 孟 岩 闫春玮,等(841)
- 改进的 HABE 算法在基于雾计算的 PHR 系统中的研究 王 璇 邹 军 杜 军(852)
- 无线漫游场景下的轨迹相似度计算方法 常祎祎 王劲松(862)
- 基于规则的连续动作识别 丁伟利 胡 博 张焱鑫(869)

先进制造与自动化

- 基于 ROS 和 IgH EtherCAT 主站的 SCARA 机器人控制系统 徐建明 吴蜀魏 吴小文,等(876)
- 基于智能手机的非机动车道路况分析 刘俊山 詹志坤 谷 林,等(886)
- 具有异常数据和执行器饱和的移动舞台机器人跟踪控制 倪洪杰 刘安东 俞 立,等(895)
- 基于轮廓拟合与径向分割的指针式仪表自动读数方法 吴 杰 吴怀宇 陈 洋(905)
- 基于显微视觉的微球微管精密装配 曲吉旺 许家忠 张大朋,等(914)
- 基于扩张状态观测器的机械臂预测跟踪控制 严 涛 仇 翔 刘安东,等(825)
- 一种基于光伏并网逆变器的复合控制策略研究 吴 蕊 陈 俊 廖冬初,等(934)

CHINESE HIGH TECHNOLOGY LETTERS

(published monthly since 1991)

Sep. 2019 Vol. 29 No. 9

ISSN 1002-0470 CN 11-2770/N

DOA fast estimation method for membrane computational

optimization of random maximum likelihood *Xiang Changbo, Yu Wei Song Huajun, et al.* (833)

Improvement and implementation of dynamic gesture recognition

algorithm based on Kinect *Li Guoyou, Meng Yan, Yan Chunwei, et al.* (841)

A research of improved HABE algorithm in fog

computing based PHR systems *Wang Xuan, Zou Jun, Du Jun* (852)

Algorithm for trajectory similarity in wireless roaming scene *Chang Yiyi, Wang Jinsong* (862)

Rule-based continuous action recognition *Ding Weili, Hu Bo, Zhang Yanxin* (869)

A SCARA robot control system based on ROS

and IgH EtherCAT master *Xu Jianming, Wu Shuwei, Wu Xiaowen, et al.* (876)

Roughness assessment of non-motorized vehicle lanes

based on bicycle-mounted smart phones *Liu Junshan Zhan Zhikun, Gu Lin, et al.* (886)

Trajectory tracking control for mobile stage robots with

abnormal data and actuator saturation *Ni Hongjie, Liu Andong, Yu Li, et al.* (895)

A recognition method of pointer instrument based on contour

fitting and radial segmentation *Wu Jie, Wu Huaiyu, Chen Yang* (905)

Precision assembly for micro-sphere and micro-tube

based on microscopic vision *Qu Jiwang, Xu Jiazhong, Zhang Dapeng, et al.* (914)

Model predictive control for trajectory tracking of robot manipulators

based on extended state observer *Yan Tao, Qiu Xiang, Liu Andong, et al.* (925)

Research on composite control strategy based on

photovoltaic grid-connected inverter *Wu Rui, Chen Jun, Liao Dongchu, et al.* (934)