

测控技术编辑部

关于《测控技术》“力触觉技术”专栏 征文的通知

工信部印发的《人形机器人创新发展指导意见》中指出，人形机器人集成人工智能、高端制造、新材料等先进技术，有望成为继计算机、智能手机、新能源汽车后的颠覆性产品，将深刻变革人类生产生活方式，重塑全球产业发展格局。当前，人形机器人技术加速演进，已成为科技竞争的新高地、未来产业的新赛道、经济发展的新引擎，发展潜力大、应用前景广。

为了推动人形机器人产业高质量发展，从关键技术突破、重点产品培育、场景应用拓展、产业生态营造等方面助力人形机器人发展，《测控技术》拟设立“力触觉技术”专栏，本次征文的主题为“人形机器人的力触觉感知与交互”，征集人形机器人力触觉感知与交互技术的最新研究成果、创新应用及技术趋势分析(综述)文章。有关征文事项具体如下：

一、征文范围（但不限于）

- （一）人形机器人的力觉感知；
- （二）人形机器人的触觉感知；

- (三) 人形机器人的力控制;
- (四) 人形机器人的力触觉交互;
- (五) 人形机器人的遥操作;
- (六) 人形机器人的视触融合;
- (七) 仿人灵巧手;
- (八) 仿人机器人的虚拟仿真;
- (九) 力触觉感知仿人机器人应用;
- (十) 汽车安全碰撞试验人形机器人。

二、征文类型

专业技术类文章; 发展现状及趋势等综述、评述类文章。

三、论文要求

(一) 专业技术类文章应主题明确、内容新颖, 能反映作者近年来的研究进展和水平, 不少于 5000 字, 参考文献数量一般不少于 15 篇; 综述、评述类文章在文献综述基础上应有作者的独到见解与观点, 不少于 7000 字, 参考文献数量一般不少于 30 篇。

(二) 论文应未在公开出版物或全国性学术会议上发表过。

(三) 论文不得涉及国家秘密及内部信息。论文正式刊发前需作者单位保密审查并提供保密审查证明。

(四) 论文要素及排版要求请参见《测控技术》“投审稿系统”(<http://ckjs.ijournals.cn/ckjs/ch/index.aspx>)中的“排

版要求示例”。

(五) 投稿方式为登录《测控技术》“投审稿系统”在线投稿。请在提交稿件时选择“力触觉技术”栏目。

四、截稿时间

投稿截止时间：2024年12月31日。

五、专栏联系方式

专栏编辑：黎媚

联系电话：010-65665345、13811314999（同微信号）

电子邮箱：lim@avic-bmc.com

六、专栏主编

宋爱国，教授，博士生导师。国家杰出青年基金获得者，中国青年科技奖获得者，宝钢优秀教师特等奖获得者，全国优秀科技工作者，入选新世纪百千万才工程和国家万人计划，东南大学首席教授，电仪控制学部主任、空间科学与技术研究院执行院长。作为项目负责人先后主持国家重点研发计划项目、国家863项目、国家973项目、国家科技支撑计划项目、国家自然科学基金重点项目、载人航天项目等重要课题60余项。作为第一完成人先后获2017年国家技术发明二等奖、2019年吴文俊人工智能科技进步一等奖、教育部技术发明一等奖3项（2022年、2016年、2011年）、江苏省科技进步一等奖2项（2018年、2014年）、中国专利优秀奖2项（2022年、2010年），以及日内瓦国际发明金奖5项等。发表论文

360 余篇，其中 SCI 论文 280 余篇，被 SCI 他引 5000 余次；
获发明专利授权 100 余项，编写特种机器人国家标准 5 项。

七、其他事项

（一）录用的论文将在《测控技术》正刊“力触觉技术”
专栏刊发。

（二）本次征文设优秀论文奖，获奖论文作者将在第四
届中国力触觉技术与应用会议分论坛作报告。

（三）录用论文的作者将列入《测控技术》优秀作者库
（优先发表）。

（四）未能录用的论文将推荐到《测控技术》增刊发表，
增刊全文将上传到中国知网等第三方数据库。



关注公众号了解更多动态

