

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

工业和信息化部等七部门发布的《关于推动未来产业创新发展的实施意见》提出要突破高转矩密度伺服电机、高动态运动规划与控制等核心技术，重点推进智能制造、家庭服务、特殊环境作业等应用场景的人形机器人研发。

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) 家用服务人形机器人;
- (十一) 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：2025 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、数字医学工程全国重点实验室副主任。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 70 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 3 项（2024 年、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 400 余篇，

其中 SCI 论文 300 余篇，被 SCI 他引 5600 余次；获发明专利授权 100 余项，编写特种机器人国家标准 6 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五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

