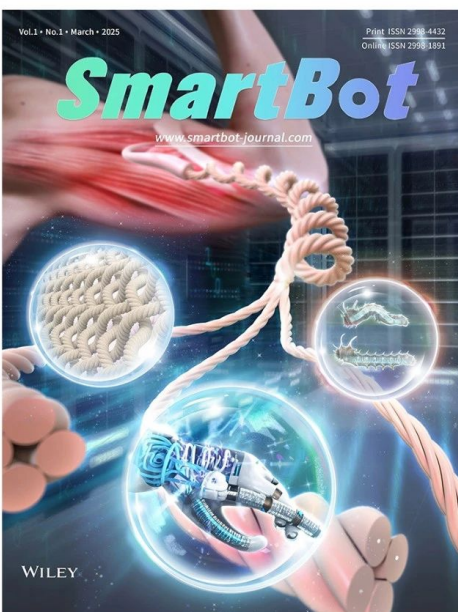
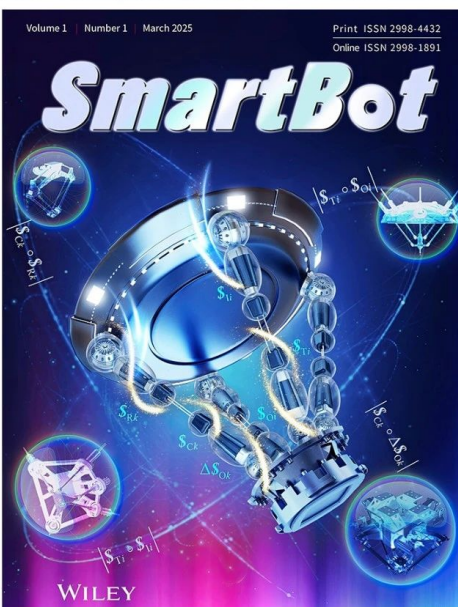
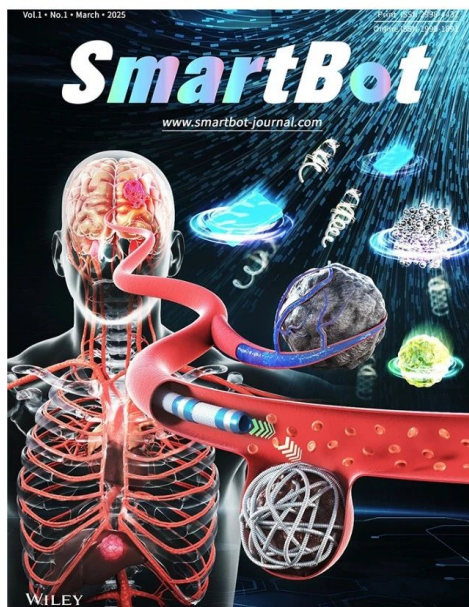
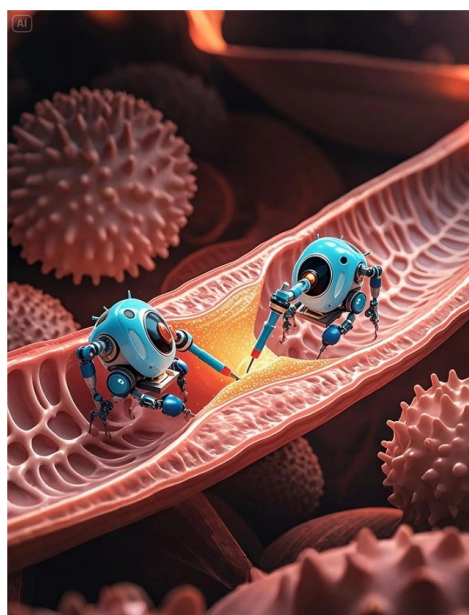

全球发布，哈工大主办智能机器人国际学术期刊创刊

作者：writer 来源：科学网

本文原地址：<https://www.iikx.com/news/progress/32719.html>

本文仅供学习交流之用，版权归原作者所有，请勿用于商业用途！

全球发布，哈工大主办智能机器人国际学术期刊创刊。哈工大全媒体（刘培香 李娜/文）在全球智能机器人技术革潮中，由哈工大与Wiley出版集团联合推出的国际学术期刊《智能机器人（英文）》（SmartBot）首期创刊号于2025年3月正式上线，面向全球发布。包括26位国内外院士在内的49人国际编委团队，覆盖20个国家和地区，致力于打造高效、高影响、高质量的机器人领域顶级国际期刊，建立国际一流学术交流平台。



?

SmartBot为中国科技期刊卓越行动计划高起点新刊，依托机器人技术与系统全国重点实验室，汇聚全球顶尖学术资源。瑞士工程院院士布拉德利·尼尔森（Bradley Nelson）教授担任主编，中国工程院院士、哈工大副校长刘宏教授担任编委会主任，哈工大李隆球教授担任执行主编。编委团队包括郑南宁院士、杨华勇院士、丁汉院士、王耀南院士、王树新院士、张建伟院士等国内外院士，涵盖机器人学顶尖学者及电气电子工程师学会（IEEE）、美国机械工程师协会（ASME）等国际学术组织会士，确保期刊的学术权威性与国际影响力。

作为一本多学科交叉的英文期刊，SmartBot致力于构建全球学术共同体，推动基础理论研究与产业应用的双向转化，发表机器人技术前沿与交叉领域的原创性研究、综述论文及短篇通讯、评论、观点等文章，包括但不限于机器人化制造、软体机器人、人形机器人、微纳机器人、医疗机器人、驱动控制、人工智能、人机交互、机构学、传感与检测等方向，通过Wiley Online Library平台向全球开放获取。

SmartBot首期创刊号以“智能机器人前沿突破与范式创新”为主题，集结国际顶尖学者智慧，发表1篇主编社论与5篇权威综述，文章来自中国、瑞士、德国、日本。

“主编视界”开篇社论由期刊主编、瑞士工程院院士布拉德利·尼尔森（Bradley Nelson）教授执笔，深度剖析智能机器人领域面临的机遇挑战，提出2024年为机器人技术发展的关键转折点，尤其在医疗应用领域，其市场预计将以16.20%的年复合增长率持续增长，这一趋势凸显了建立完善伦理规范与国际标准体系的紧迫性。

聚焦“生物集成微型机器人”，文章提出生物集成微型机器人（BIMs）的技术路线图，阐述生物友好材料、细胞-材料杂化等设计理念，比较不同制造工艺和驱动方式，分析BIMs在微创手术、靶向给药等医疗场景的功能实现机制，为智能医疗机器人的研发提供思路。

聚焦“并联机器人性能理论”，文章开创性地搭建并联机器人运动与力交互性能理论框架，指出并联机构与串联机构的差异，梳理研究范式，提出涵盖研究策略、评估方法和性能指标的评价体系，为并联机构在精密工程和重载领域的应用筑牢理论根基。

聚焦“机器人辅助血管栓塞技术”，文章提出机器人辅助栓塞技术的系统分类方法，评估各类栓塞剂和输送设备的特点，分析材料兼容性、操作精度等挑战，预测智能化、精准化的发展趋势，为介入放射学的技术革新提供参考。

聚焦“人形机器人技术图谱”，文章构建人形机器人技术知识体系，从历史发展角度剖析人形机器人头部和身体设计的技术突破，评估运动控制、环境感知等核心技术的现状，强调技术模块间的协同创新，为人形机器人的未来发展指明方向。

聚焦“柔性人工肌肉”，文章对TAMs在软体机器人领域的最新成果进行全面梳理，阐述TAMs在能量密度、负载能力等方面的优势，分析不同材料体系和驱动方法，将TAMs结构进行分类，展望其在操控、传感等领域的应用前景。

该刊采用开放获取模式，首期内容可通过<https://onlinelibrary.wiley.com/toc/29981891/2025/1/1>免费获取。期刊编辑部诚邀全球学者投稿前沿研究成果，共同推进智能机器人技术的创新发展。

（原标题：哈工大主办的《智能机器人（英文）》（SmartBot）创刊号全球发布）

作者：刘培香 李娜 来源：哈尔滨工业大学

更多 科学进展 请访问 <https://www.iikx.com/news/progress/>

本文版权归原作者所有，请勿用于商业用途，[爱科学iikx.com](https://www.iikx.com)转发