

Robotics期刊正式被Ei Compendex收录

作者：writer 来源：科学网

本文原地址：<https://www.iikx.com/news/progress/42713.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！

Robotics期刊正式被Ei Compendex收录。期刊名：Robotics

期刊主页：<https://www.mdpi.com/journal/robotics>



2026年10月，MDPI期刊Robotics正式被Ei Compendex收录。在此，衷心感谢作者对期刊的支持，感谢主编、编委、客座编辑与审稿专家的重要贡献和读者的持续关注。

截至目前，曼迪匹艾（MDPI）已出版期刊550个，其中57个期刊已被Ei Compendex收录

期刊信息

Robotics (ISSN 2218-6581) 期刊最新影响因子 3.6，5年影响因子 4.0，在Robotics领域分区位居JCR Q2。期刊最新 CiteScore: 7.4，在 Control and Optimization, Mechanical Engineering, Artificial Intelligence 三个领域均位于Q1，在 Control and Optimization 领域中排名前Top10%。Robotics 期刊创刊于2012年，旨在发表机器人系统在理论、设计和应用方面的最新发展，涵盖人形机器人、服

务与医疗机器人、农业机器人、工业机器人与自动化、教育机器人、机器人与人工智能、软体机器人、智能机器人与机电一体化、飞行机器人、机器人的传感与控制以及人机交互等前沿方向。期刊目前已被 Ei Compendex, Scopus, ESCI (Web of Science), dblp, Inspec 等多个数据库收录，同时与国际协会 IFToMM、TROGSS、RSS 为合作伙伴。

发文类型

原创型研究论文、综述、社论等。

期刊历程

2012 期刊正式上线，作为季刊发行

2016 被ESCI (Web of Science) 收录

2017被Scopus (Elsevier)收录

2023 收获第一个影响因子IF

2024年调整为为月刊发行

2026年被Ei Compendex数据库收录，收获影响因子3.6， CiteScore 7.4

期刊主编



Prof. Dr. Marco Ceccarelli

University of Rome Tor Vergata

期刊编委(部分)



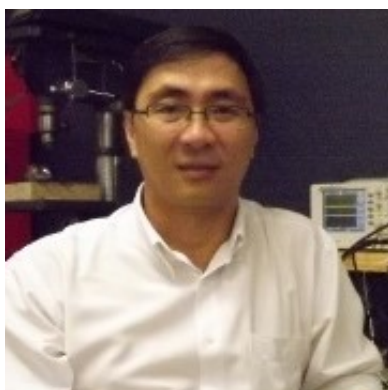
Prof. Dr. Xinjun Liu

Tsinghua University



Prof. Dr. Beno Benhabib

University of Toronto



Prof. Dr. Kean C. Aw

University of Auckland



Prof. Dr. Kensuke Harada

National University of Singapore

投稿优势

除Ei Compendex之外，Robotics 目前还被ESCI (Web of Science)、Scopus、dblp, Inspec等数据库收录。

更快发表速度

Time to First Decision 20 Days

Acceptance to Publication 3.6 Days

开放获取

读者可以免费阅读期刊文章。

作者持有版权

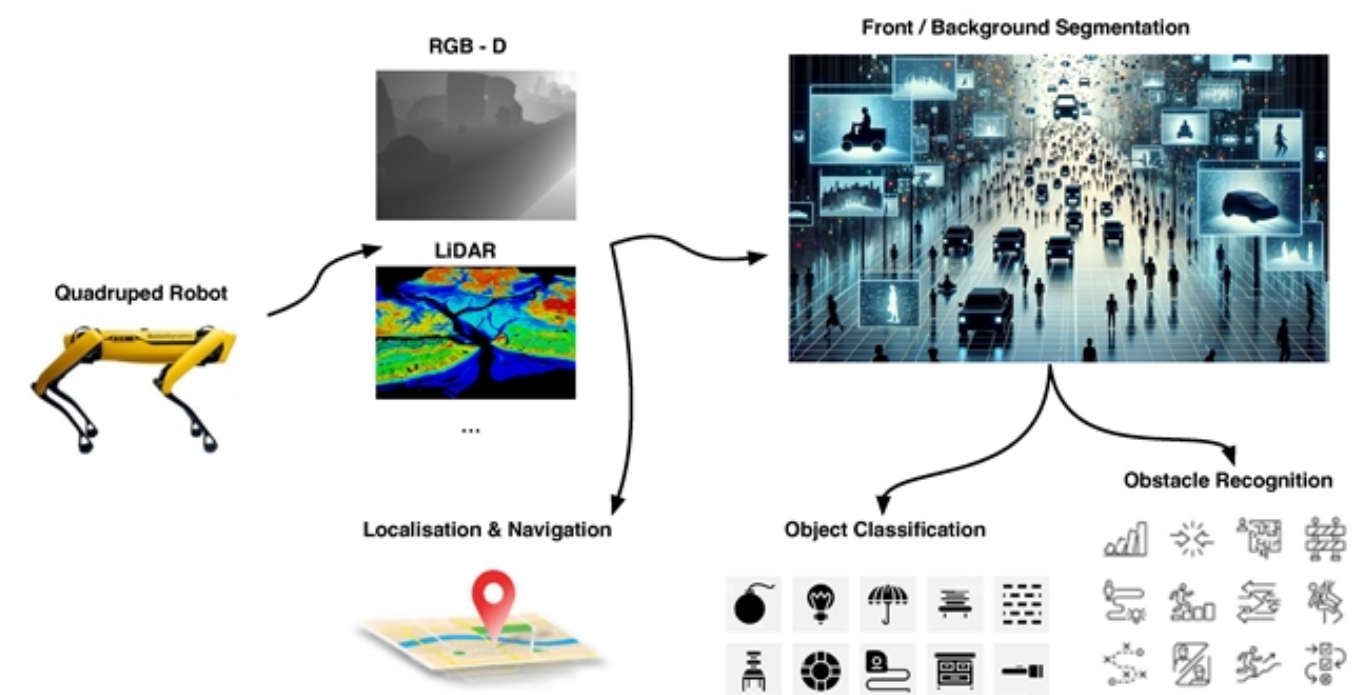
高引文章

1. Quadruped Robots: Bridging Mechanical Design, Control, and Applications

四足机器人：架起机械设计、控制与应用之间的桥梁

Qimeng Li et al.

<https://www.mdpi.com/2218-6581/14/5/57>



文章亮点：

1. 本文对四足机器人进行了综述，涵盖其设计原理、控制机制、感知系统以及在各个行业中的应用。文章回顾了塑造四足机器人技术的历史演进和技术里程碑。为了理解其对性能和功能的影响，分析了机械设计的关键方面，包括腿部构型、驱动系统和材料选择。对运动、平衡和导航的控制策略进行了考察，重点强调了人工智能和机器学习的集成，以增强适应性和自主性。本综述还探讨了能够实现环境交互和决策能力的感知与传感技术。

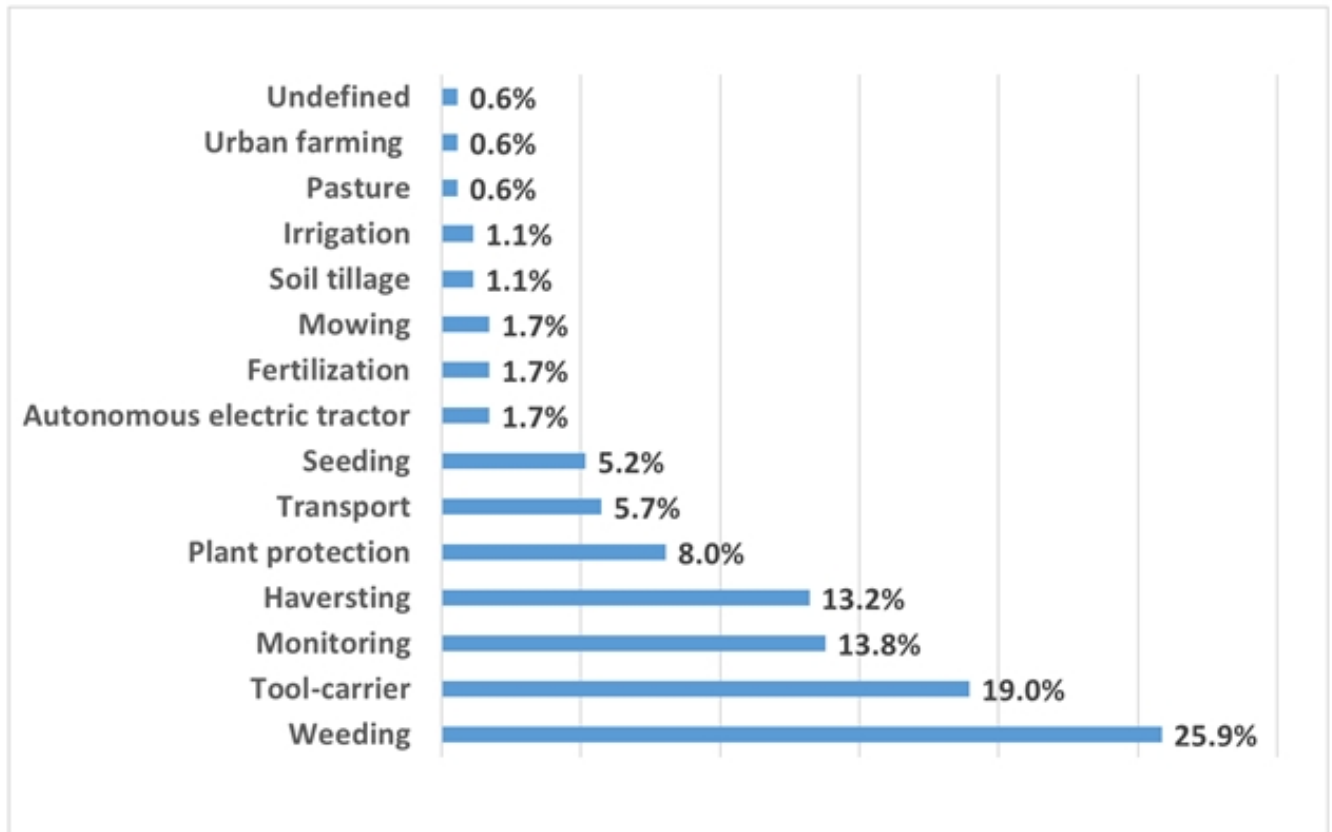
2. 此外，文章系统性地考察了四足机器人在军事、搜索与救援、工业巡检、农业和娱乐等领域中的多样化应用。

2. Agricultural Robotics: A Technical Review Addressing Challenges in Sustainable Crop Production

农业机器人：应对可持续作物生产挑战的技术综述

Maria Spagnuolo et al.

<https://www.mdpi.com/2218-6581/14/2/9>



文章亮点：

本综述考察了农业机器人的主要功能和应用，重点关注所处理的作物以及所采用的技术。本研究分析了当前关于用于田间和温室作业的农业机器人市场趋势的研究现状。多种解决方案正在涌现，其中一些已经实现应用，另一些仍处于原型或项目阶段。这些解决方案开始传播，但可能仍显得远未实现广泛的田间应用，尤其是考虑到全球农业格局的特殊性和异质性。尽管使用农业机器人带来了诸多益处，但时至今日，一些技术瓶颈和成本仍限制着农民对其的广泛使用。本综述对农业自动化的当前趋势提供了相当全面且最新的概述，并提出了新的研究领域，以提高机器人系统对不同类型作物和环境的效率与适应性。

3. Quantum-Inspired Sliding-Mode Control to Enhance the Precision and Energy Efficiency of an Articulated Industrial Robotic Arm

量子启发式滑模控制：提升关节型工业机械臂的精度与能效

Mehdi Fazilat and Nadjat Zioui

<https://www.mdpi.com/2218-6581/14/2/14>



文章亮点：

该研究旨在评估量子启发式滑模控制在提升关节型机械臂控制方法的鲁棒性、精度和计算效率方面的有效性，并特别聚焦于一个六自由度机械臂。通过将量子原理融入传统滑模控制框架，该研究解决了抖振、计算复杂性以及抗扰动鲁棒性等长期存在的问题。方法包括建立机械臂全面的运动学与动力学模型，然后通过大量仿真实现并比较经典SMC与Q-SMC。研究结果为量子启发式方法在推进机器人控制系统方面的潜力提供了有价值的见解。在实践上，实施Q-SMC可能带来机器人系统的技术进步，特别是在需要高精度和高可靠性的应用中，如工业自动化、医疗机器人

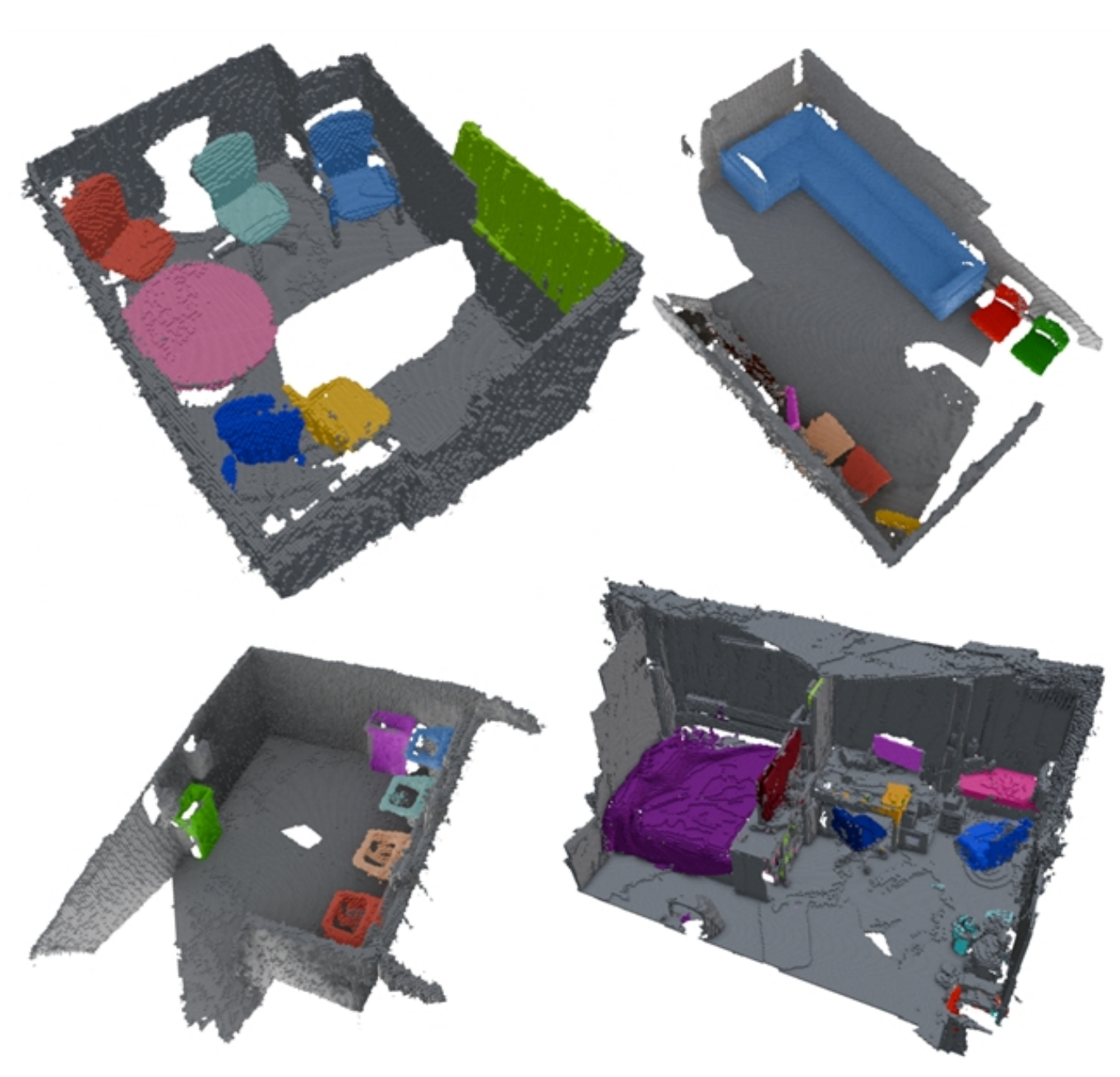
和航空航天。

4. Agentic Workflows for Improving Large Language Model Reasoning in Robotic Object-Centered Planning

用于提升机器人对象导向规划中大语言模型推理能力的智能体 workflow

Jesus Moncada-Ramirez et al.

<https://www.mdpi.com/2218-6581/14/3/24>



文章亮点：

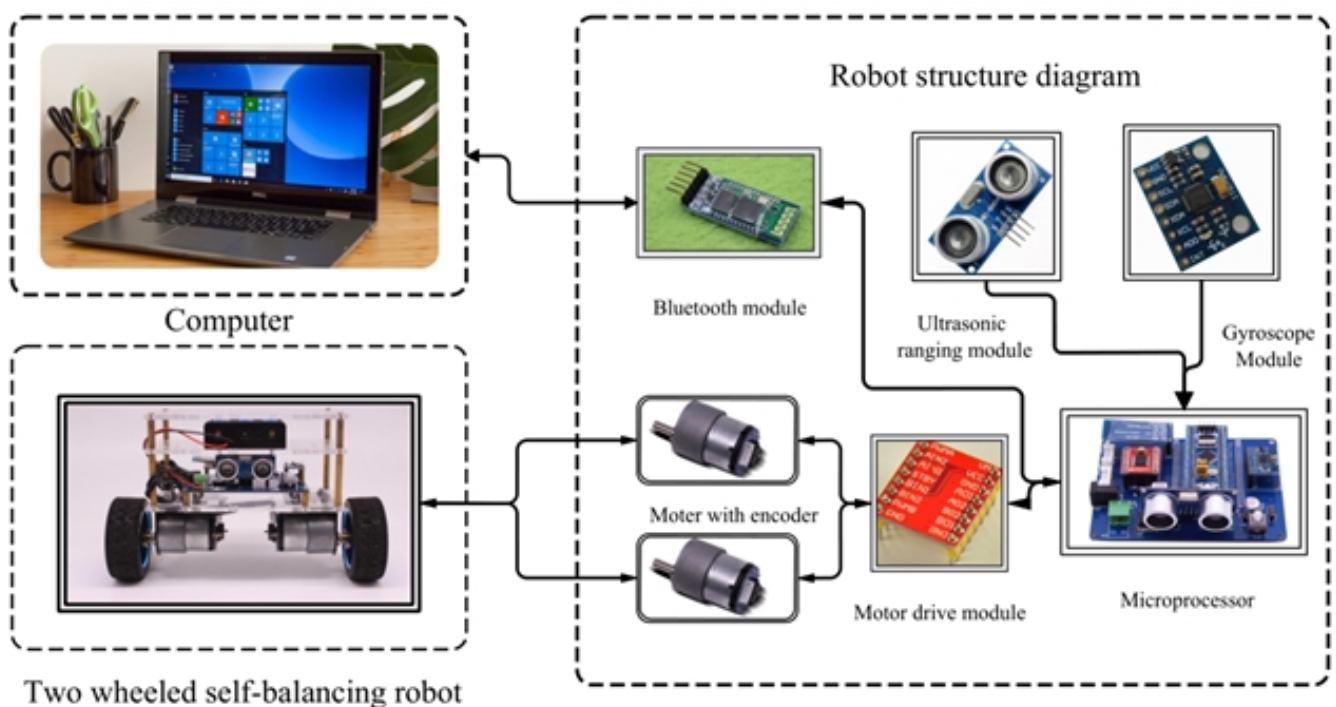
文章正式定义并定性分析了三种智能体 workflow（LLM集成、自我反思和多智能体反思）对增强LLM推理能力的影响，该LLM引导机器人系统执行以物体为中心的规划。在此背景下，LLM被提供预构建的环境语义地图和一个查询，它必须通过确定与该查询最相关的物体来做出响应。该响应可用于众多下游任务。该研究使用最先进的LLM以及由广泛使用的数据集ScanNet和SceneNN生成的语义地图进行了大量实验。结果表明，智能体 workflow 显著提升了物体检索性能，尤其是在需要复杂推理的场景中，平均较基线提升最高可达10%。

5. Control Strategies for Two-Wheeled Self-Balancing Robotic Systems: A Comprehensive Review

两轮自平衡机器人系统的控制策略：全面综述

Huaqiang Zhang et al.

<https://www.mdpi.com/2218-6581/14/8/101>



文章亮点：

本文对应用于TWSBRs的控制策略进行了全面且结构化的综述，涵盖经典线性方法如PID和LQR，现代非线性方法包括滑模控制（SMC）、模型预测控制（MPC），以及智能技术如模糊逻辑、神经网络和强化学习。此外，还讨论了状态估计、观测器设计和滤波等支撑技术，并说明其对控制实现的重要性。分析了控制理论的演进，并提出了详细的分类法以对现有工作进行归类。值得注意的是，文中包含比较分析部分，为根据系统复杂度、计算资源和鲁棒性要求选择合适的控制策略提供了实用指南。本综述旨在通过总结关键方法、识别开放挑战并突出未来发展的有前景方向，为学术研究和实际应用提供支持。

精选特刊

1. Perception and AI for Field Robotics

投稿截止日期：2026年12月31日

客座编辑：Dr. C é dric Pradalier and Dr. Tito Arevalo

https://www.mdpi.com/journal/robotics/special_issues/429S8NUOA0

2. UAV Systems and Swarm Robotics: 2nd Edition

投稿截止日期：2026年12月31日

客座编辑：Dr. Gerardo Ramon Flores Colunga, Dr. Juan-Pablo Ramirez-Paredes and Dr. Hector M.

https://www.mdpi.com/journal/robotics/special_issues/B57FS45X6X

3. AI for Robotic Exoskeletons and Prostheses, 2nd Edition

投稿截止日期：2026年12月31日

客座编辑：Dr. Claudio Loconsole

https://www.mdpi.com/journal/robotics/special_issues/5KIUKGY10V

如您对投稿有任何疑问，欢迎阅读作者指南，或联系Robotics期刊编辑部 (robotics@mdpi.com, holly.hu@mdpi.com)。

来源：Robotics

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