

- [8] BURGARD W, FOX D, THRUN S. Active mobile robot localization by entropy minimization[C] // *Proceedings of the Second EUROMICRO Workshop on Advanced Mobile Robots*. Los Alamitos, CA: IEEE Computer Society Press, 1997: 155 – 162.
- [9] DOUCET A, FREITAS N D, MURPHY K, et al. Rao-blackwellised particle filtering for dynamic bayesian networks[C] // *Proceedings of the 16th Conference on Uncertainty in Artificial Intelligence*. San Francisco: Morgan Kaufmann Publishers Inc, 2000: 176 – 183.
- [10] MILLER I, CAMPBELL M. Rao-blackwellized particle filtering for mapping dynamic environments[C] // *Proceedings of the 2007 IEEE International Conference on Robotics and Automation*. New York: IEEE, 2007: 3862 – 3869.
- [11] THRUN S. *Robotic Mapping: A Survey*[M]. San Francisco: Morgan Kaufmann Publishers, 2003.
- [12] LIU Y, et al. Entropy based robust estimator and its application to line-based mapping[J]. *Robotics and Autonomous Systems*, 2010, 58(5): 566 – 573.
- [13] RICHARD O D, PETER E H, DAVID G S. *Pattern Classification*[M]. 2nd Edition. Hoboken: Wiley-Interscience, 2000.
- [14] ERDOGMUS D. *Information theoretic learning: renvi's entropy and its applications to adaptive system training*[D]. Gainesville: University of Florida, 2002.
- [15] BORGES G A, ALDON M J. A split-and-merge segmentation algorithm for line extraction in 2-D range images[C] // *Proceedings of the International Conference on Pattern Recognition*. Los Alamitos, CA: IEEE Computer Society Press, 2000: 441 – 444.
- [16] HUBER P J. *Robust Statistics*[M]. Hoboken: Wiley, 2004.
- [17] YOHAI V J. High breakdown-point and high efficiency robust estimates for regression[J]. *Journal of the American Statistical Association*, 1987, 15(2): 642 – 656.

作者简介:

刘 葵 (1982—), 男, 博士研究生, 研究方向为智能机器人、信息优化算法, E-mail: iamliuyan@yahoo.com.cn;

任雪梅 (1967—), 女, 教授, 博士生导师, 研究方向为智能信号处理、模式识别与智能控制, E-mail: limm@sina.com.cn;

A. B. RAD (1957—), 男, 教授, 研究方向为智能机器人, E-mail: arad@sfu.ca.

下 期 要 目

事件驱动的动态服务组合策略在线自适应优化 江 琦, 奚宏生, 殷保群
 一类离散时变系统的在线无限脉冲响应滤波逆控制 刘建昌, 于 霞, 李鸿儒
 基于非光滑观测器的带死区三明治系统状态估计 周祖鹏, 谭永红
 可控搜索偏向的二元蚁群算法 胡 钢, 熊伟清, 张 翔, 袁军良
 改进型粒子滤波算法在多站纯方位被动跟踪中的应用 李银伢, 谭维茜, 盛安冬
 用于多个机动目标的混合高斯概率假设密度跟踪器 刘贵喜, 周承兴, 王泽毅, 廖兴海
 多时滞线性系统的控制参数优化方法 陈 宁, 沈晓瑜, 桂卫华, 阳春华, 王凌云
 具有数据包丢失及转移概率部分未知的网络控制系统 H_∞ 控制 邱 丽, 胥布工, 黎善斌
 求解资源受限项目调度问题的约束规划/数学规划混合算法 刘士新, 宋健海
 电动舵机的复合自适应非奇异终端滑模控制 李 浩, 窦丽华, 苏 中
 随机非线性动态系统数值模拟与性态分析 彭云建, 程 培, 邓飞其
 一种小样本支持向量机控制器在两足机器人步态控制的研究 王丽杨, 刘 治, 赵之光, 章 云
 汽车横摆的动态模型 刘志远, 周洪亮, 陈 虹
 一种混合有源电力滤波器的电流控制新方法 吴敬兵, 罗 安, 彭双剑, 于 力