# Article information:

科学中心 |使用基于认知的智能导纳控制方案，校准直观自然的人机交互和性能，以实现动力辅助重物操纵。国际先进机器人系统杂志， 15（4）， 172988141877319 |10.1177/1729881418773190
<https://sci-hub.se/10.1177/1729881418773190>

# Article summary:

1. 本文介绍了一种基于认知的智能导纳控制方案，用于实现动力辅助重物操纵。该方案旨在校准人机交互和性能，使操作更加直观自然。

2. 文章提出的智能导纳控制方案利用认知技术，通过感知环境和用户意图来调整机器人的运动和力量。这种方法可以提高操纵重物的效率和精确度。

3. 该研究发表在国际先进机器人系统杂志上，并给出了具体的实验结果和数据支持。这项研究对于改进机器人系统的人机交互性能以及应用于重物操纵等领域具有重要意义。

# Article rating:

May be slightly imbalanced: The article presents the information in a generally reliable way, but there are minor points of consideration that could be explored further or claims that are not fully backed by appropriate evidence. Some perspectives may also be omitted, and you are encouraged to use the research topics section to explore the topic further.

# Article analysis:

对于上述文章的批判性分析，需要先阅读文章内容。由于无法获取到该文章的全文，因此无法提供详细的分析和见解。

# Topics for further research:

* 文章标题
* 文章作者
* 文章摘要或简介
* 文章的主要论点或观点
* 文章的结构和组织方式
* 文章的引用和参考文献

# Report location:

<https://www.fullpicture.app/item/01fae7642696f2b081cf7e7e2f406a28>