

	第一章：绪论			
研究背景	研究背景及意义			
	康复辅助机器人研究现状： 1. 关节运动辅助机器人 2. 移动辅助机器人 3. 功能性辅助机器人	人-机器人交互感知系统研究现状	研究发展动态分析	
	第二章：人-机器人交互研究理论基础			
研究方法基础	闭环人机交互过程的不确定性分析： 1. 机器人行为建模 2. 闭环人机交互过程	人机共享自主	运动技能模仿学习	
应用研究	移动辅助机器人	功能性辅助机器人	关节运动辅助机器人	
	第三章：柔性可穿戴体-机交互接口的自适应解码方法	第四章：基于模型匹配的机器人辅助人体坐立运动时间自适应	第五章：主动膝关节矫形器交互式自适应运动参考轨迹生成	
	柔性体-机交互接口系统设计	自适应辅助轨迹优化框架	主动式膝关节矫形器系统设计	
	传感器数据处理与解码方法	概率化的动态运动基元 (PDMP)	基于共享自主系统的交互式对称步态轨迹生成	
	人机交互实验设计	基于期望最大化算法的人体坐立运动时间预测		
	实验验证	实验验证		
	第六章：总结与展望			