

# RoboMancer Group网页编辑指南

2025/10/20

网站地址: <https://robomancer-group.github.io/>

项目地址: <https://github.com/RoboMancer-Group/RoboMancer-Group.github.io.git>

## 1.利用Github Codespaces作为云端开发平台

具体请看Repo中的 **How to run website on Codespaces.md**

## 2.主页

待完善:

- 实验室的整体介绍部分
- 一些需要重点展示的研究

网页的代码对应根目录下的index.md

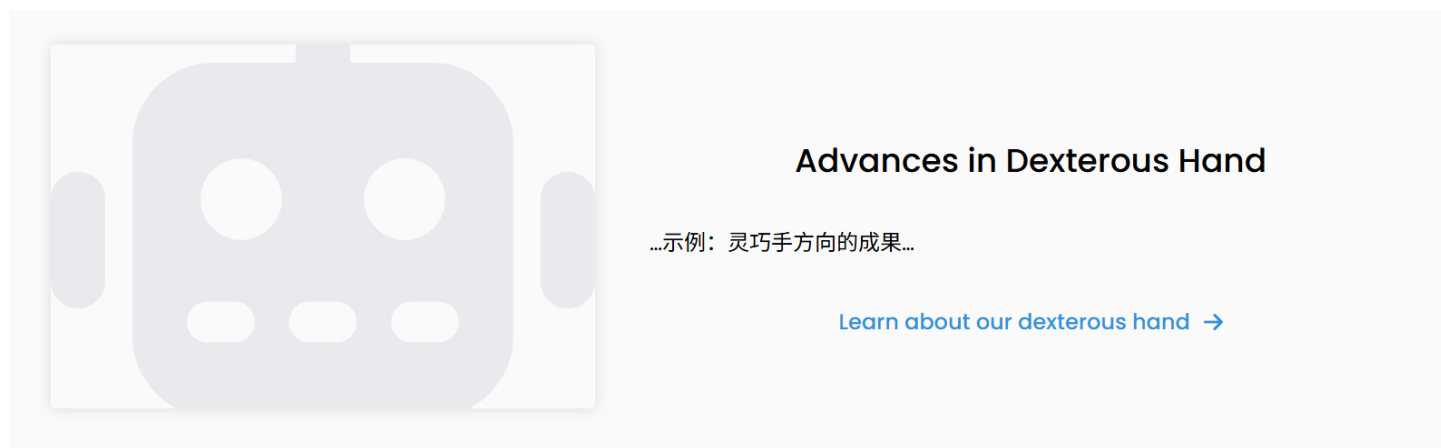
这段代码:

代码块

```
1  {% capture text %}
2
3  ...示例: 灵巧手方向的成果...
4
5  {%
6      include button.html
7      link="dexterous-hand"
8      text="Learn about our dexterous hand"
9      icon="fa-solid fa-arrow-right"
10     flip=true
11     style="bare"
12  %}
```

```
13
14 {% endcapture %}
15
16 {%
17     include feature.html
18     image="images/photo.svg"
19     link="dexterous-hand"
20     title="Advances in Dexterous Hand"
21     text=text
22 %}
```

对应着主页里的这一块单元：



大家将具体的内容补充完整即可。

## 3. Research 网页

待完善：

- 四个主要研究方向的介绍

代码对应 research 文件夹的 index.md

修改方法与 **主页** 类似。

### 3.1 dexterous-hand 网页

待完善：

- 灵巧手的成果展示等

代码对应 dexterous-hand 文件夹的 index.md

内容布局如下：

代码块

```
1  **灵巧手** (Dexterous Hand) 是一种具有多指、高自由度的机器人手，用于模拟人类手部的灵活操作能力。
2  它能够通过精细的力控制和触觉感知，在复杂环境中完成抓取、旋转、推动、捏合等多样化操作。
3  研究灵巧手的目标是让机器人具备与人类相近的手部技能，从而实现高精度装配、柔性物体操作以及人机协作等高级任务。
4  我们的研究重点在于通过视觉与触觉融合感知，学习和建模灵巧手的操作基元，为通用机器人操作奠定基础。
5
6  {% capture text %}
7
8  灵巧手的研究不仅是机械结构设计的突破，更是智能控制与感知融合的前沿方向。
9  通过结合深度学习、触觉传感与物理仿真，灵巧手能够从交互中学习环境特性与物体属性，从而实现更稳健、更自适应的操作行为。
10  这项研究对于服务机器人、工业自动化以及医疗康复等领域具有重要意义，它让机器人从“能动”走向“会动”，为未来的通用智能体提供关键支撑。
11
12  {% endcapture %}
13
14  {%
15      include feature.html
16      image="images/photo.svg"
17      text=text
18  %}
19
20  {% capture text %}
21
22  未来的灵巧手将不仅依赖精密的机械结构和高分辨率传感器，更将通过多模态学习与自适应控制实现真正的灵活操作。
23  随着软体材料、可重构结构和仿生神经控制技术的发展，灵巧手有望具备人类般的触感与协调能力。
24  我们期望构建具备自主学习、环境感知与任务泛化能力的灵巧操作系统，使机器人能够在未知环境中自主探索、理解并完成复杂操作任务。
25
26  {% endcapture %}
27
28  {%
29      include feature.html
30      image="images/photo.svg"
31      flip=true
32      text=text
33  %}
```

对应的网页效果：

**灵巧手**（Dexterous Hand）是一种具有多指、高自由度的机器人手，用于模拟人类手部的灵活操作能力。它能够通过精细的力控制和触觉感知，在复杂环境中完成抓取、旋转、推动、捏合等多样化操作。研究灵巧手的目标是让机器人具备与人类相近的手部技能，从而实现高精度装配、柔性物体操作以及人机协作等高级任务。我们的研究重点在于通过视觉与触觉融合感知，学习和建模灵巧手的操作基元，为通用机器人操作奠定基础。



灵巧手的研究不仅是机械结构设计的突破，更是智能控制与感知融合的前沿方向。通过结合深度学习、触觉传感与物理仿真，灵巧手能够从交互中学习环境特性与物体属性，从而实现更稳健、更自适应的操作行为。这项研究对于服务机器人、工业自动化以及医疗康复等领域具有重要意义，它让机器人从“能动”走向“会动”，为未来的通用智能体提供关键支撑。

未来的灵巧手将不仅依赖精密的机械结构和高分辨率传感器，更将通过多模态学习与自适应控制实现真正的灵活操作。随着软体材料、可重构结构和仿生神经控制技术的发展，灵巧手有望具备人类般的触感与协调能力。我们期望构建具备自主学习、环境感知与任务泛化能力的灵巧操作系统，使机器人能够在未知环境中自主探索、理解并完成复杂操作任务。



文本内容遵守Markdown语法； `flip=true` 可控制图片靠右显示。

其余三个研究方向的网页类似。

## 4.Publications 网页

待完善：

- 大家的论文收集
- 需要重点展示的文章

### 4.1 通过DOI来获取论文信息

本网页可以通过DOI来自动获取论文的信息。

打开\_data/sources.yaml，按照如下格式写入DOI，也可以选择附上图片的链接：

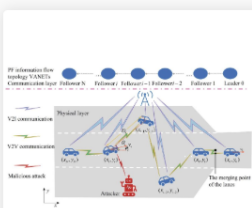
```
1 - id: doi:10.1109/TSMC.2025.3561509
2   image: images/publications/10.1109TSMC.2025.3561509.jpg
```

那么Github Actions便会自动查找对应的文章信息，并记录在\_data/citations.yaml中：

代码块

```
1 - id: doi:10.1109/TSMC.2025.3561509
2   title: Practical Prescribed Time Control Framework for Decentralized Robust
3         Steering
4         of Connected Automated Vehicles Under Deception Attacks
5   authors:
6     - Xuelel Qi
7     - Chen Li
8     - Wei Ni
9     - Quan Z. Sheng
10    publisher: 'IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems'
11    date: '2025-07-01'
12    link: https://doi.org/g96x4m
13    orcid: 0000-0001-5739-8011
14    plugin: sources.py
15    file: sources.yaml
16    image: images/publications/10.1109TSMC.2025.3561509.jpg
```

最终在Publications页面显示的效果如下：



[Practical Prescribed Time Control Framework for Decentralized Robust Steering of Connected Automated Vehicles Under Deception Attacks](https://doi.org/g96x4m)

Xuelel Qi, Chen Li, Wei Ni, Quan Z. Sheng, Hongjun Ma

IEEE Transactions On Systems, Man, And Cybernetics: Systems · 01 Jul 2025 · doi:10.1109/TSMC.2025.3561509

## 4.2 通过ORCID来获取全部论文信息

网页有脚本可以根据ORCID来获取作者的全部论文。

打开\_data/orcid.yaml，按照如下格式写入orcid：

代码块

```
1 - orcid: 0000-0001-5739-8011
```

## 4.3 选取需要重点展示的论文

打开publications/index.md，按照如下格式，选择文章的DOI：

代码块

```
1 {% include citation.html lookup="doi:10.1109/TSMC.2025.3561509" style="rich" %}
```

## 5.Team 网页

各位在\_members中添加对应的个人名片即可。

## 6.News 网页

\_posts中添加。

## 7.之后的网站更新与维护

如需添加新的网页，则在根目录下新建文件夹 example-page，并在其中新建 index.md。在index.md中按照格式：

代码块

```
1 ---
2 title: example
3 ---
```

那么GitHub便会将这个index.md的内容生成为网页。