

高 技 术 通 讯

Gaojishu Tongxun

月刊(1991 年创刊)

第 32 卷第 7 期 2022 年 7 月 25 日

ISSN 1002-0470 CN 11-2770/N

本刊为《中国科技论文统计与分析》《万方数据》
《中国知网》《Scopus》《中国科学与工程期刊文摘》
(英文版)、美国《化学文摘》(CA)、英国《科学文摘》
(SA)、日本《科学技术振兴机构文献数据库》(JST) 及
俄罗斯《文摘杂志》(PЖ) 收录源期刊

目 次

计算机与通信技术

- 针对图神经网络加速器性能评估的标准测试集 宋新开 支 天 孔维浩 杜子东(663)
FNOD: 基于近邻差波动因子的离群点检测算法 张忠平 邓 禹 刘伟雄 张玉停(674)
二进制张量分解法简化神经网络推理计算 郝一帆 杜子东 支 天(687)
深度卷积的软硬件协同优化设计与实现 齐 豪 刘少礼 李 威(696)
基于区块链的高效能源交易共识与存储优化方法研究
崔 蔚 于 卓 王 璇 吴晓亭 文 治 张巧莲 沈 韬(708)

具有死区输入的非参数不确定系统误差跟踪迭代学习控制 陈凯杰 施卉辉 陈 强(719)

先进制造与自动化

- 基于深度强化学习的 MPTCP 动态编码调度系统 廖彬彬 张广兴 刁祖龙 谢高岗(727)
基于轻量级 3DUnet 神经网络的 OCT 皮下汗腺提取研究
王海霞 王如欣 张怡龙 陈 朋 蒋 莉(737)

基于 BERT 模型的检验检测领域命名实体识别
苏展鹏 李 洋 张婷婷 让 冉 张龙波 蔡红珍 邢林林(749)

基于双环滑模控制的全方位移动机器人轨迹跟踪研究 车洪磊(756)
离散重复控制系统设计:一种幂次吸引律方法 孙明轩 王 瞄 邹胜祥(763)

CHINESE HIGH TECHNOLOGY LETTERS

(published monthly since 1991)

Vol. 32 No. 7 July 25, 2022

ISSN 1002-0470 CN 11-2770/N

Benchmarking graph neural network accelerators *SONG Xinkai, ZHI Tian, KONG Weihao, DU Zidong*(663)

FNOD: outlier detection algorithm based on fluctuation

of nearest neighbor difference factor *ZHANG Zhongping, DENG Yu, LIU Weixiong, ZHANG Yuting*(674)

Simplifying inference computation of neural networks

by identical-binary-tensor-factorization *HAO Yifan, DU Zidong, ZHI Tian*(687)

Software and hardware co-optimization design and

implementation of depthwise convolution *QI Hao, LIU Shaoli, LI Wei*(696)

Research on efficient energy transaction consensus and storage

optimization method based on blockchain

CUI Wei, YU Zhuo, WANG Xuan, WU Xiaoting, WEN Zhi, ZHANG Qiaolian, SHEN Tao(708)

Error tracking iterative learning control for non-parametric

uncertain systems with input dead-zone *CHEN Kaijie, SHI Huihui, CHEN Qiang*(719)

A dynamic coding and scheduling system of MPTCP

based on deep reinforcement learning *LIAO Binbin, ZHANG Guangxing, DIAO Zulong, XIE Gaogang*(727)

OCT subcutaneous sweat gland extraction based on

a lightweight 3DUnet neural network

WANG Haixia, WANG Ruxin, ZHANG Yilong, CHEN Peng, JIANG Li(737)

Named entity recognition in inspection and detection

field based on BERT model

SU Zhanpeng, LI Yang, ZHANG Tingting, RANG Ran, ZHANG Longbo, CAI Hongzhen, XING Linlin(749)

Trajectory tracking control of omni-directional mobile robot

based on double-loop sliding mode *CHE Honglei*(756)

Discrete-time repetitive control system design:

a power-rate-law approach *SUN Mingxuan, WANG Han, ZOU Shengxiang*(763)