



双足机器人自适应常值驱动与传感反馈结合的仿生行走控制

刘丽梅¹, 田彦涛²

1. 吉林大学通信工程学院; 吉林财经大学应用数学学院

2. 吉林大学通信工程学院

Bionic walking control based on adaptive constant torque and sensory feedback for the biped robot

[摘要](#)[图/表](#)[参考文献](#)[相关文章 \(6\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn