

论文与报告

四足机器人对角小跑起步姿态对稳定步行的影响

[何冬青](#) [马培菀](#) [曹曦](#) [曹冲振](#) [于会涛](#)

(上海交通大学)

Abstract 对四足机器人对角小跑步态下绕支撑对角线的翻转力矩建立了力学模型, 分析了该力矩对机器人运动姿态及稳定步行的不利影响, 并提出了利用起步姿态来削弱翻转力矩不利影响的方法——三分法.

Keywords [四足机器人](#); [姿态](#); [稳定步行](#)

收稿日期 2004-3-15 修回日期

通讯作者 何冬青

DOI

PACS: