

论文与报告

两足步行机器人动态步行的步态控制与实时时位控制方法

[马宏绪](#) [张彭](#) [张良起](#)

(国防科技大学自动控制系)

Abstract 本文讨论两足步行机器人动态步行实时控制中的步态控制方法. 在姿态控制条件下, 详细分析了步行系统的步态稳定性, 提出了步态控制器的构造和设计方法, 综合姿态控制器和步态控制器, 提出了动态步行实时时位控制方案, 最后运用仿真模型验证了这一实时控制方案的可行性.

Keywords [两足步行机器人; 实时运动控制; 步态稳定性; 步态控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: