

论文与报告

## 基于圆弧模型的四足机器人步态规划

[张楫](#) [赵明国](#) [董浩](#)

(清华大学自动化系)

**Abstract** 根据Ai bo机器狗前腿的圆弧型结构建立了机器人腿部的二维实体模型, 并通过两个直角三角形解算Ai bo机器狗的逆运动学. 在此模型的基础上进行前腿在地面滚动行走的同心圆步态规划, 并通过机器学习得到了平稳、快速的行走步态参数.

**Keywords** [步态规划](#); [逆运动学](#); [RoboCup](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24