

论文与报告

## 基于主支撑腿运动优化的仿人机器人快速步态规划算法

[徐凯](#) [陈昱](#) [刘莉](#) [杨东超](#)

()

**Abstract** 提出一种基于主支撑腿运动优化的快速步态规划算法, 利用快速动态步行的特点, 规划ZMP(Zero Moment Point)适时地离开质心投影并始终停留在稳定的支撑区域内. 规划过程中考虑了仿人机器人摆动足触地时的碰撞, 整个步态产生于深度的优化过程.

**Keywords** [仿人机器人](#); [步态规划](#); [动态步态](#); [碰撞](#)

收稿日期 2004-6-15 修回日期

通讯作者 徐凯

DOI

PACS: TP24