

论文与报告

基于多目标遗传算法的仿人机器人中枢神经运动控制器的设计

[姜山](#) [程君实](#) [陈佳品](#) [包志军](#) [马培荪](#)

(上海交通大学信息存储研究中心)

Abstract 针对多自由度仿人机器人的运动控制,从神经生理学和机器人学的角度研究了基于中枢模式生成器(CPGs)的仿人运动控制策略.提出了一种将多目标遗传算法应用于(CPGs)参数优化的方法.首先构造用于仿人机器人运动控制的(CPGs)的结构,其参数通过遗传算法按相应的评价函数得到优化.

Keywords [仿人机器人; 运动控制; 中枢模式生成器; 多目标遗传算法](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24