

论文与报告

基于ZMP的拟人机器人步态规划

杨东超 汪劲松 刘莉 陈昱

(清华大学精密仪器与机械学系)

Abstract 拟人机器人具有广阔的应用前景, 研制工作得到了各国的重视, 近年来已取得巨大的进展, 但仍存在大量的理论和技术问题有待深入研究, 基于零力矩点(ZMP)的轨迹规划是需解决的关键技术之一. 本文比较分析了一般的双足步行机与拟人机器人的步态规划特点和基于双足步行的两步规划方法, 提出了一种适用于拟人机器人步态规划的新方法——逆两步规划法, 仿真研究表明采用这种方法规划ZMP轨迹是可行的.

Keywords [ZMP; 拟人机器人; 步态规划](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24