

综论与介绍

仿人型机器人动态步行控制方法

[石宗英](#) [徐文立](#) [冯元琨](#) [方海军](#)

(清华大学自动化系)

Abstract 本文介绍了仿人型机器人动态步行的一些基本问题和相关概念. 从信息和控制的角度对近年来仿人型机器人动态步行研究中出现的步态规划和姿态控制方法进行了分析, 并指出了它们的特点. 提出了先进仿人型机器人实现过程中值得进一步研究的问题.

Keywords [仿人型机器人; 动态步行; 步态规划; 姿态控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24