

论文与报告

基于T-S模糊再励学习的稳定双足步态生成算法

[胡凌云](#) [孙增圻](#)

()

Abstract 提出了一种基于T-S模糊再励学习的稳定双足步态生成算法. 将再励学习引入T-S模糊神经网络学习增益参数, 从而采用较少的模糊规则充分逼近了由ZMP曲线到髋关节轨迹的非线性变化关系, 并将连续空间的多变量变化转换为一维独立动作增益的并行搜索. 仿真结果和双足机器人Luna的实验数据都验证了算法的可行性.

Keywords [双足机器人; T-S模糊再励学习网络; 稳定](#)

收稿日期 2004-2-23 修回日期

通讯作者 胡凌云

DOI

PACS: