

论文与报告

基于测力平台阵列的双足步行机器人实际零力矩点检测

[钱敏](#) [吴仲城](#) [申飞](#) [戈瑜](#)

()

Abstract 提出一种多维力测力平台阵列系统,通过机器人行走过程中脚部与平台接触力的测量,并根据 vukobratovic 关于ZMP的定义,得到机器人行走过程的ZMP实际轨迹信息,为双足步行机器人的稳态行走步态规划提供参考依据.更进一步,该系统也可以用作双足步行机器人行走过程步态规划的实验平台.

Keywords [ZMP; 双足步行机器人; 测力平台; 阵列](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24