

111Equation Chapter 2 Section 1中图分类号:

TP242

基于肌腱驱动的双足机器人跳跃运动控制研究

控制科学与工程

朱玉迪

李清都 教授

二〇二五年十二月

学校代码：10252
学 号：191550059

上海理工大学博士学位论文

基于肌腱驱动的双足机器人跳跃运动控制研究

姓 名 朱玉迪
系 别 光电信息与计算机工程学院
专 业 控制科学与工程
研究方向 模式识别与智能系统
指导教师 李清都 教授

学位论文完成日期 2025 年 12 月

RESEARCH ON JUMPING MOTION CONTROL OF TENDON-
DRIVEN BIPEDAL ROBOTS

by

Yudi Zhu

A Thesis Submitted to University of Shanghai for Science & Technology in

Partial Fulfillment of the Requirements for
the Degree of Doctor of Philosophy

Under the Supervision of

Professor Qingdu Li

University of Shanghai for Science & Technology

December 2025

学位论文版权使用授权书

本学位论文作者完全了解学校有关保留、使用学位论文的规定，同意学位论文保留并向国家有关部门或机构送交论文的复印件和电子版。允许论文被查阅和借阅。本人授权上海理工大学可以将本学位论文的全部内容或部分内容编入有关数据库进行检索，可以采用影印、缩印或扫描等复制手段保存和汇编本学位论文。

本学位论文属于 保密 年
 不保密

学位论文作者签名： 指导教师签名：

年 月 日 年 月 日

声 明

本人郑重声明：所呈交的学位论文，是本人在导师的指导下，独立进行研究工作所取得的成果。除文中已注明引用的内容外，本论文不包含任何其他个人或集体已经公开发表或撰写过的作品成果。对本文的研究做出重要贡献的个人和集体，均已在文中以明确方式标明。

本声明的法律责任由本人承担。

学位论文作者签名：

年 月 日