综合论文训练记录表

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **学生姓名** | 李昭阳 | **学号** | 2021013445 | **班级** | 自11 |
| **论文题目** | 基于人形机器人本体感觉的多地形强化学习步态生成方法 | | | | |
| **主要内容以及进度安排** | **本项目的目标是，通过结合强化学习与本体感觉系统，实现一个自适应、多地形环境下的步态库生成与切换方法。该方法的核心是基于 Proximal Policy Optimization (PPO)算法训练步态库，利用本体感觉数据进行地形预测，并通过自适应的时变步态顺滑切换，提高机器人的稳定性和舒适性。其关键点和难点在于，如何构建多地形步态库的生成框架、如何进行地形预测和分类、以及如何平滑地切换不同步态，以保证机器人在各种复杂环境中的高效和稳定运动。**  **指导教师签字：**  **考核组组长签字：**  **年 月 日** | | | | |
| **中期考核意见** | **考核组组长签字：**  **年 月 日** | | | | |
| **指导教师评语** | **指导教师签字：**  **年 月 日** | | | | |
| **评阅教师评语** | **评阅教师签字：**  **年 月 日** | | | | |
| **答辩小组评语** | **答辩小组组长签字：**  **年 月 日** | | | | |

**总成绩：**

**教学负责人签字：**

**年 月 日**