

`g = 9.81`

$g$ : 重力加速度

`l = 1`

$l$ : 腿长

`gamma = 0.02`

$\gamma$ : 斜面倾角

`beta = 0.005`

$\beta = \frac{m}{M}$ : 腿与身体的质量比, 小量

`theta_0 = 0.2`

$\theta_0$ : 站立足初张角

`theta_dot_0 = 0`

$\dot{\theta}_0$ : 站立足初角速度

`phi_0 = 0.4`

$\phi_0$ : 摆动足初张角

`phi_dot_0 = 0`

$\dot{\phi}_0$ : 摆动足初角速度

`variable_list_0 = [theta_0, theta_dot_0, phi_0, phi_dot_0]`

初始化变量打包放进列表