基于DDPG算法的双轮腿机器人运动控制研究

[基于DDPG算法的双轮腿机器人运动控制研究 (sys-ele.com)](https://www.sys-ele.com/wk34/CN/10.12305/j.issn.1001-506X.2023.04.23)

**具有悬挂系统的轮腿式机器人设计与分析**

[具有悬挂系统的轮腿式机器人设计与分析 (sia.cn)](https://robot.sia.cn/cn/article/doi/10.13973/j.cnki.robot.170430)

**轮腿式全地形移动机器人位姿闭环控制**

[轮腿式全地形移动机器人位姿闭环控制 (jlu.edu.cn)](http://xuebao.jlu.edu.cn/gxb/cn/10.13229/j.cnki.jdxbgxb20180699)

**轮腿式平衡机器人控制**

[轮腿式平衡机器人控制 (sia.cn)](https://xk.sia.cn/cn/article/doi/10.13976/j.cnki.xk.2023.2533)

基于非线性弹簧模型的轮腿自平衡机器人跳跃算法研究

[机械工程学报-年, 第卷, 第期 (cjmenet.com.cn)](http://www.cjmenet.com.cn/CN/10.3901/JME.2023.09.051)