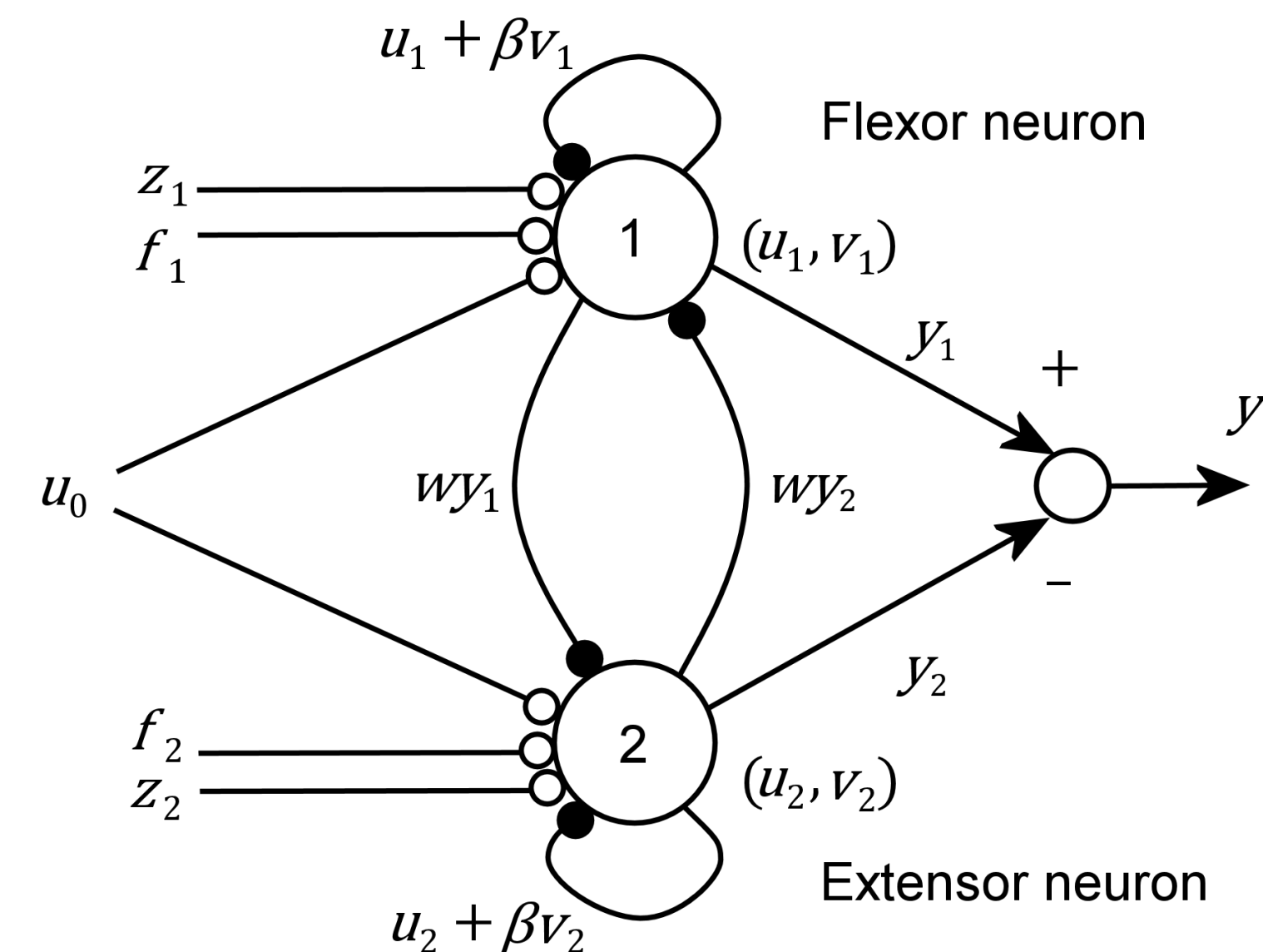


Управление походкой двухногого робота

Текущее состояние

Архитектура

- Изучили статью «Evolution of central pattern generators for the control of a five-link bipedal walking mechanism» Atılım Güneş Baydin



$$\begin{aligned}\tau \dot{u}_1 &= u_0 - u_1 - w y_2 - \beta v_1 + z_1 + f_1 \\ \tau \dot{u}_2 &= u_0 - u_2 - w y_1 - \beta v_2 + z_2 + f_2 \\ \tau' \dot{v}_1 &= -v_1 + y_1, \\ \tau' \dot{v}_2 &= -v_2 + y_2, \\ y_i &= \max(0, u_i), i = 1, 2,\end{aligned}$$

