

第二章
介绍仿人平台，
设计触地估计算
法和浮动基位置
速度估计算法

提供可靠的触地信
息以及浮动基坐标

第三章
设计机器人有限
状态机，提出了
基于二次规划的
运动控制器

轨迹跟踪

第四章
针对上台阶问
题，提出了基
于轨迹优化的
机器人质心轨
迹规划器