

四足机器人腿部运动缓冲及对角步态 平衡控制的研究

程定安

2020 年 12 月 28 日

你好 L^AT_EX。

Let $f(x) = x$

Good morning. I am a student of HIT. Where are you from? I am from
China. How are you? I'm fine. Thank you. hello, world

宋体 你好

第一章绪论 何洛洛