"Legged robots that balance"翻译活动计划

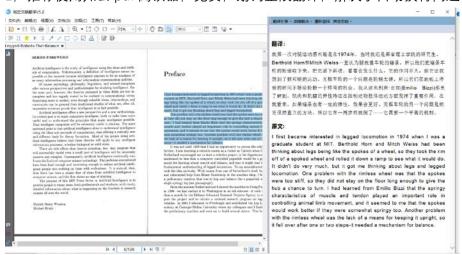
1、招聘章节管理员

截至今天(2019.11.28), 群成员已经超过50个。根据"Legged robots that balance"8个章节以及前言和术语表部分,招聘9个章节管理员,可以主动向群主报名,要求如下:

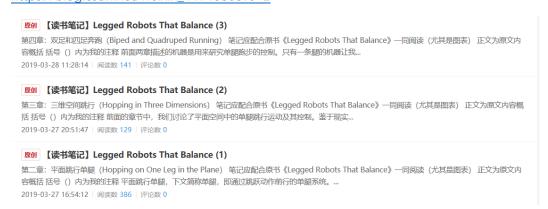
- 1, 有责任心,不要失联。
- 2, 负责一个章节的翻译校对工作。
- 3,对四足机器人有一定了解,对"Legged robots that balance"有一定了解。
- 4, 英语还行。

2、关于翻译的一些资料

1, 推荐使用知云 pdf 阅读器, 免费, 划词整段翻译, 解决了自动换行问题。

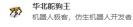


2, 前几章的内容, 推荐"小明的地下工作室", 几乎是逐句翻译 https://blog.csdn.net/weixin_44740368?t=1



3,推荐狗王的读书笔记,写的不多,但是把核心思想讲解的很明白了。 https://zhuanlan.zhihu.com/p/81975050

华北舵狗王带你一起做四足机器人10 (读《Legged-Robots-That-Balance》)



已关注

廖洽源等 18 人赞同了该文章

1.三通道解耦控制理念

Raibert所写的《Legged-Robots-That-Balance》可以说是足式机器人必读的书籍,其中提出了经典的三通道足式机器人控制框架,通过降维的方式实现对足式机器人非线性动力学模型的解耦同时引入虚拟腿和虚拟弹簧的概念使得整个算法在有精确可靠的系统状态估计下,能采用简单的PD 控制律实现并能获取较好的控制性能和抗外力作用性能,下面对本文中的核心算法进行简单的总结

3、时间安排

翻译活动以周为计划,本周为第0周,下周一(2019.12.02)开始为第1周。大致安排如下:

报名阶段: 00-03 周 (2019.12.02-2019.12.22)。 有意向作为章节管理员的同学向群主报名。

通读阶段: 02-05 周 (2019.12.09-2020.01.05)

参与贡献的小伙伴通读"Legged robots that balance"全文,了解全书大致意思。在此期间群友们可以互相讨论印证。

初稿翻译: 05-07 周 (2019.12.30-2020.01.19)

各章节管理员在第7周结束时上传初稿。

春 节: 08-09 周 (2020.01.20-2020.02.02) 整合阶段: 10-11 周 (2020.02.03-2020.02.16)

讨论格式问题, 将初稿整合为一个文档。 **重读阶段**: 12-15 周 (2020.02.17-2020.03.15)

借助他人在其他章节的翻译情况,再次通读全文。

二次翻译: 13-16 周 (2020.02.24-2020.03.22)

各章节管理员在第16周结束前上交第二版翻译。

二次整合: 15-16 周 (2020.03.09-2020.03.22)

将二次翻译整合为终版文档。

周:	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16
报名阶段																
通读阶段																
初稿翻译																
春节																
整合阶段																
重读阶段																
二次翻译																
二次整合																

4、其他

本项目在 QQ 群里进行多人合作翻译,文章翻译以及四足机器人讨论群:



项目最终最新进展将会更新到 github 仓库上, 地址:

https://github.com/legged-robots-that-balance/-legged-robots-that-balance-

5、人员安排

章节顺序按照我这儿显示的群成员排序安排(以及给各个章节难度和重要性的个人评价):

网友	章节	重要性	难度
于宪元	第一章+其他	* *	*
MEI17&18&19-子不语	第二章	* * * *	* * *
飞多多	第三章	* * * *	* * * *
Golaced 华北舵狗王	第四章	* * * *	* * * *
咖啡	第五章	* * *	* * *
iknowhy	第六章	* *	* *
追风的少年	第七章	* *	* * *
修罗不羁	第八章	* *	*
2-Pyzone.	前言+术语表	* * * * *	* *

2019/12/4