

# “Legged robots that balance”翻译活动计划

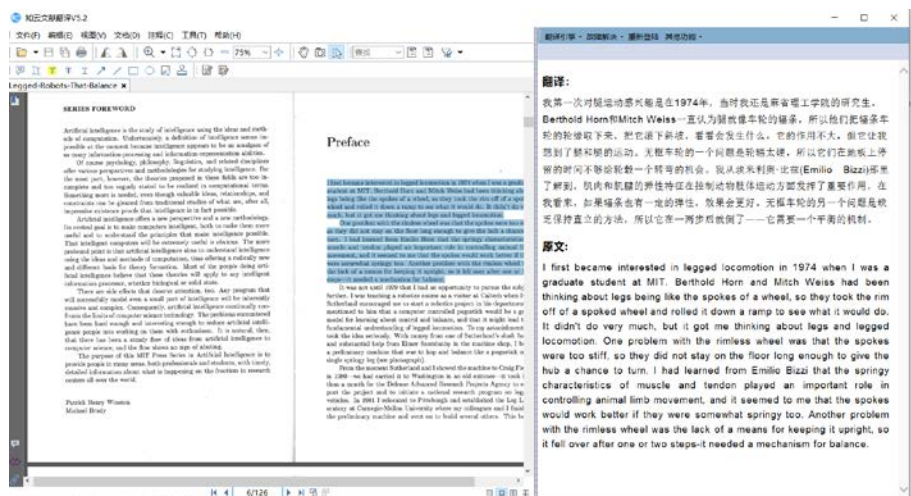
## 1、招聘章节管理员

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](https://blog.csdn.net/weixin_44740368?t=1)

### 原创 【读书笔记】 Legged Robots That Balance (3)

第四章：双足和四足奔跑 (Biped and Quadruped Running) 笔记应配合原书《Legged Robots That Balance》一同阅读 (尤其是图表) 正文为原文内容概括 括号 () 内为我的注释 前面两章描述的机器是用来研究单腿跑步的控制。只有一条腿的机器让我...

2019-03-28 11:28:14 | 阅读量 141 | 评论数 0

### 原创 【读书笔记】 Legged Robots That Balance (2)

第三章：三维空间跳跃 (Hopping in Three Dimensions) 笔记应配合原书《Legged Robots That Balance》一同阅读 (尤其是图表) 正文为原文内容概括 括号 () 内为我的注释 前面的章节中，我们讨论了平面空间中的单腿跳跃运动及其控制。鉴于现实...

2019-03-27 20:51:47 | 阅读量 129 | 评论数 0

### 原创 【读书笔记】 Legged Robots That Balance (1)

第二章：平面跳跃单腿 (Hopping on One Leg in the Plane) 笔记应配合原书《Legged Robots That Balance》一同阅读 (尤其是图表) 正文为原文内容概括 括号 () 内为我的注释 平面跳跃单腿，下文简称单腿，即通过跳跃动作前行的单腿系统。...

2019-03-27 16:54:12 | 阅读量 386 | 评论数 0

<https://zhuanlan.zhihu.com/p/81975050>

已关注

### 1.三通道解耦控制理念

### 3、时间安排

**报名阶段:** 00-03 周 (2019.12.02-2019.12.22)。

通读阶段：02-05 周（2019.12.09-2020.01.05）

初稿翻译: 05-07 周 (2019.12.30-2020.01.19)

春节：08-09 周（2020.01.20-2020.02.02）

整合阶段：10-11 周（2020.02.03-2020.02.16）

重读阶段：12-15 周（2020.02.17-2020.03.15）

二次翻译: 13-16 周 (2020.02.24-2020.03.22)

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。

[illegible]

## 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-robot-that-balance/-legged-robot-that-balance->

2019/11/28