

开放式项目“Legged robot that balance 翻译活动”的说明

What?

<Legged robot that balance>是波士顿动力创始人 Marc Raibert 在 1986 年写的一本书，是四足机器人经典书籍，讲述弹簧倒立摆，动态控制，从单腿到双腿到四足机器人推广等算法，系统讲解了足式机器人工作的基本原理和思想，是四足机器人领域启蒙式读物。

Why?

两个方面原因。

一方面，并不是所有人都擅长英语。固然读英文原版更能体会作者的表达思想，但是对于任何一个人来说，读母语总比读外语舒服，读母语总比读外文有效率。我们希望能通过这本书的翻译版，让没有精力或者没有能力通读<Legged robot that balance>的人，能够了解这本书讲的是什么。让有能力顺畅阅读外文文献的人，能够和他人印证对文章的理解。进而降低四足机器人领域门槛，提高大家的整体水平，赋能机器人技术发展。

第二方面，大家在阅读文献时一定有一种感觉，就是很多看起来是基础知识的概念似乎大家都弄懂了，可是就是找不到源头。而当你真正理解透彻之后，又发现似乎很多人还在一知半解。事实上，这种问题在学术圈非常严重。当你真正理解了一个基本知识点，在发论文的时候，一般不会详细说明这个知识点是什么意思，因为那样会让论文很 LOW。但是对于一个圈子来说，有些东西大家都不说，又好像大家都懂的情况，非常不利于新人入门。而<Legged robot that balance>可以说是把相当多的四足机器人领域的基本概念都解释清楚了，因为这本书就是大多数知识的源头。

How?

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：

Else（重要，必读）

考虑到该开源项目的非盈利性质，团队对于成员的去留和活跃程度无法做强制把控。另外，大家都很忙，不可能一直有这么高的热情和情怀，大多数都是三分钟热度。因此有必要设计一个去核心成员化的规则，而不是照搬 github 的那套。这样，即使负责翻译工作的人一波一波地替换，也能保证组织的正常运转。规则如下：

- 1, **群主**：设立群主，由本人暂任。负责 github 仓库维护，QQ 群维护，翻译后的整合工作，版本管理等。群主认为自己没有精力和热情维持团队时，**应主动找其他人交接**。
- 2, **章节管理员**：根据<Legged robot that balance>8 个章节内容和前言部分，设立 9 个章节管理员，章节管理员负责各个章节的初稿翻译，版本管理，以及对后续贡献者的审核、沟通，章节管理员认为自己没有精力和热情维持团队时，**应主动找其他人交接**。
- 3, **贡献者**：群里其他成员在感兴趣的情况下可以进行校对或者提出建议，新任群主或者章节管理员应从活跃贡献者中选取。
- 4, <Legged robot that balance>只是一个开始，如果团队合作地开心，我们以后会有更多好玩的开源项目。
- 5, 翻译工作成果请勿用于商业用途。

2019/11/26