

# narrow\_tita\_foot



tita\_foot.tar.xz  
33.56MB



1. 解压
2. `cd tita_foot`
3. 打开两个终端
4. 一个终端打开webots，所需世界文件worlds/new\_world.wbt
5. 切到dev\_pure\_mpc或者dev\_wbc\_mpc分支
6. 另一个终端



```
cd tita_foot/controllers/diablo_webots  
mkdir build  
cd build  
cmake ..  
make -j8  
./diablo_webots
```

7. 看到机器人开始摇头晃脑的踏步
8. 本代码所参考开源：[https://github.com/DRCL-USC/Hector\\_Simulation](https://github.com/DRCL-USC/Hector_Simulation)
9. Call me if you have any problem