

Capturability controller for NAO robot

H. Kuribayashi

2019 年 11 月 13 日

1 制御系

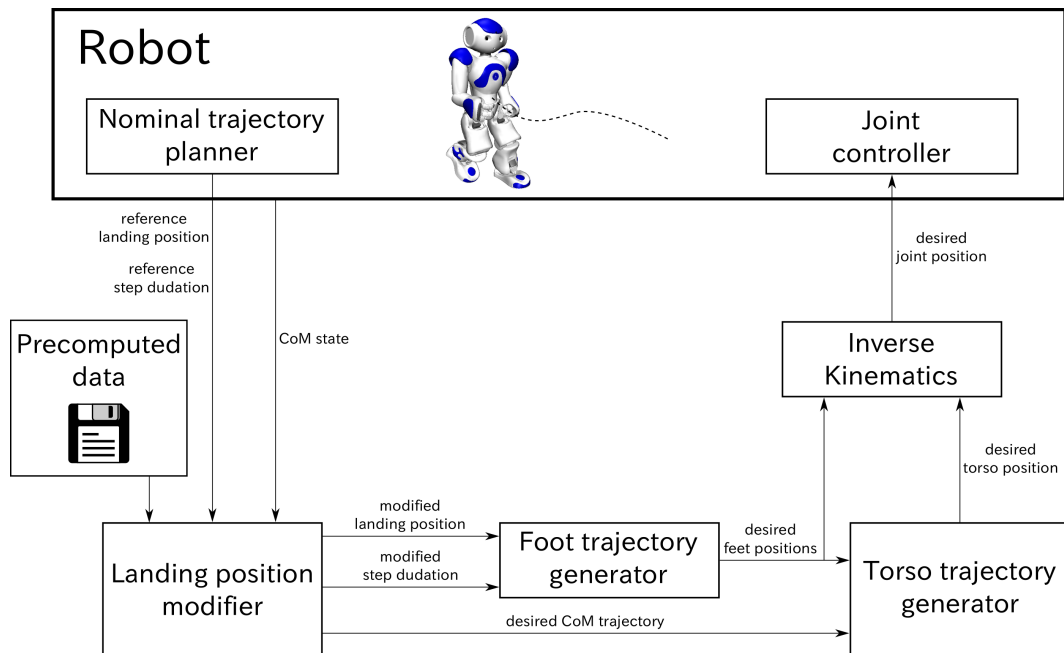


Fig. 1: 制御系

2 グリッド

Table 1: Parameters

Name	Min	Max	Resolution	Unit
icp, x	-0.60	0.60	*	[m]
icp, y	-0.60	0.60	*	[m]
swing foot, x	-0.25	0.25	*	[m]
swing foot, y	0.20	0.50	*	[m]

足の頂点
+0.115, +0.065
+0.115, -0.065
-0.115, -0.065
-0.115, +0.065

