

國立交通大學

機械工程學系

碩士論文

仿生四足機器人在障礙路面的步伐規劃與實驗

Gait Design and Experiment of a Bionic Quadruped Robot Walking on
Irregular Terrain



研究生：王證凱

指導教授：鄭璧瑩 博士

中華民國九十五年六月