# Article information:

Stability Region-Based Analysis of Walking and Push Recovery Control | J. Mechanisms Robotics | ASME Digital Collection  
<https://asmedigitalcollection.asme.org/mechanismsrobotics/article/13/3/031005/1098040/Stability-Region-Based-Analysis-of-Walking-and>

# Article summary:

1. 本研究提出了一种基于稳定区域的步行和推动恢复控制分析方法。该方法通过在增强的质心状态空间中构建平衡和可踏区域来表示人形机器人维持单脚支撑或双脚支撑接触以及实现步伐的能力。

2. 构建这些区域的优化方法考虑了全阶系统动力学、系统属性（如运动学和执行限制）以及与环境的接触相互作用。这些区域在二维矢状平面上进行构建。

3. 通过对稳定区域进行分析，可以帮助人形机器人确定是否能够在不倒下的情况下保持当前的接触配置或过渡到另一个接触配置，从而实现成功的步行和推动恢复。

# Article rating:

Appears strongly imbalanced: The article is written in a biased or one-sided way, and the information it provides is not trustworthy enough to be considered a reliable source. You should consult other sources to find reliable information on the presented issues.

# Article analysis:

对于上述文章的详细批判性分析，需要先阅读全文以获取更多信息。由于只提供了文章的标题和作者信息，并没有提供具体内容，因此无法进行详细的分析和评价。请提供完整的文章内容以便进行进一步讨论和分析。

# Topics for further research:

* 文章标题和作者信息
* 文章的主题和中心论点
* 文章的结构和组织方式
* 文章使用的证据和论证方法
* 文章的逻辑和推理是否合理
* 文章的观点和立场是否有偏见或偏颇
  通过对这些关键短语的分析，可以对文章进行更深入的批判性分析，并提供更具体的评价和讨论。

# Report location:

<https://www.fullpicture.app/item/8cbf814b7e8f46cea26b778de6fb7f0b>