

第二周工作安排（2024. 4. 1-2024. 4. 7）

一、机械

1. 完成手部的完整模型，包含完整的轴系设计与工艺设计（轴系尺寸与分件方式，针对 3D 打印），模型完成后发到群里。（何梓瑶）
2. V3 下肢结构的工艺优化。（林栩业、朱工）
3. V2 全身实物评估。（仲绍珺、林栩业、孔亮）
4. V2 外观件优化与加工装配（黄正元、仲绍珺）

二、控制

1. QT 调通上位机串口收发。（黄正元）
2. 拟定协议帧格式并记录，需发给卢洪磊。（黄正元）
3. 购买 48V 或 54V 锂电池，作为第一代样机的电源；（或购买电源箱放置于武创院进行供电调试）。（黄正元）
4. 无上位机情况下调通 A1 电机和 B1 电机并联运动。（卢洪磊）
5. 基于给定协议在代码中加入解码操作。（卢洪磊）
6. 购买 485 集线器，为 485 通讯网络做准备。（卢洪磊）
7. 购置线缆，保证控制部分走线。（卢洪磊）

三、算法（仲绍珺）

1. 在 vrep 里实现赵老师的 matlab 步态。
2. 用 DRL 在 vrep 里实现二阶倒立摆。
3. 继续阅读论文。