

第三周工作安排（2024. 4. 8-2024. 4. 14）

一、机械

1. 修改手部的完整模型，模型完成后发到群里。（何梓瑶，4. 13 晚交由仲绍珺检查）
 - a) 修改电机布局，降低拉线卷绕时的弯折角度。
2. V3 下肢结构的优化。（林栩业，4. 13 晚交由仲绍珺检查）
 - a) 大腿六根轴的布局
 - b) 降低零件厚度
 - c) 脚部仍保留 6 维传感器
 - d) 髌关节上预留上身接口
 - e) 根据执行器行程检查关节运动范围：髌关节前 70° 后 40° ；膝关节 100°
3. V2 外观件的检查（黄正元、仲绍珺）

二、控制（与上周相同，黄正元每日与卢洪磊师兄沟通，提高速度）

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（由上周的三自由度腿提高为 4 自由度）。
2. 用 DRL 在 vrep 里实现二阶倒立摆。
3. 继续阅读论文。