**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。