**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）
   1. 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）
   1. 大腿六根轴的布局
   2. 降低零件厚度
   3. 脚部仍保留6维传感器
   4. 髋关节上预留上身接口
   5. 根据执行器行程检查关节运动范围：髋关节前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。