

## Compte rendu de la réunion du 25 mars 2016.

Personnes présentes : Mr. Boigelot, Valentin, Julie, Christophe et Hubert.

Conclusions :

- Vérifier que le 3è servo du pied est légal
- Vérifier que le mouvement de bras à 180 degrés autour de l'épaule est légal
- Peut-on plier les genoux dans l'autre sens (robot humanoïde ? )
- Etudier la possibilité d'avoir des pièces absorbantes de chocs dans le robot (pour éviter d'endommager les servos en cas de chocs).
- Il a été décidé de changer l'agencement des pieds, pour se rapprocher de la solution qui semble être utilisée par la plupart des robots. (comme par Darwin-op, image en dessous)



Figure 1: Feet of darwin-op