Exoskeleton Weekly Report

本週開會記錄討論,分工及其開發時程規劃

Name: 賴宏達、劉智翔、葉亘祐、

曾俊魁、Aaron Wang

2025/02/22 (六)

- 1. 完成 depRL 於 HPC **訓練初步可行走之模型**。(總訓練時長 40 小時) 比較迭代 12000000 與 30000000 之差異
- 正在準備進一步的 fine-tuning imitation learning 的方法
- 2. 由於使用 SCONE 也可以訓練出可行走之模型(雖然迭代時長相對較久),重新評估 HyFyDy 之價值。

比較基於 opensim creator 建模之難度,體現在以下幾點:

- 模型接觸應力
- 模型

HyFyDy 於 HPC 之設定調查:如果買 academic 方案(4000USD/年)可以不限硬體數量的使用,1000USD/年則剛好足夠 HPC 兩個運算節點+實驗室 local 電腦總共三臺的使用。

3. 兩位新成員的進度:已完成文獻閱讀,討論過開發細節,開始重建 python 環境,以寫新的 code:

● 葉亘祐

- 使用全身模型分析疲乏 Muscle Fatigue Analysis Using OpenSim.pdf
- Opensim 概述:
 https://opensimconfluence.atlassian.net/wiki/spaces/OpenSim/overview
- CEINMS 算法介紹: documents/Simulation/papers/CEINMS User Guide 0.9.pdf|CINMS User Guide 0.9
- CEINMS 概觀: a toolbox to investigate the influence of different neural control solutions on the prediction of muscle excitation and joint moments during dynamic motor tasks.pdf
- 虛擬 EMG 生成:
 Robust_Real-Time_Musculoskeletal_Modeling_Driven_by_Electromyog
 rams.pdf

● 曾俊魁

- SCONE or HyFyDy 基礎原理: Predicting gait adaptations due to ankle plantarflexor muscle weakness and .pdf
- RL 人體模:https://scone.software/doku.php?id=doc:sconegym, DEPRL
- 虛擬化外骨骼訓練策略: Experiment-free exoskeleton assistance via learning in simulation.pdf
- DL 方法控制外骨骼:

 Real-Time_NN_Gait_Phase_Estimation_Using_a_Robotic_Hip_Exoskel
 eton.pdf
- 傳統 ML 方法之力矩輔助策略:

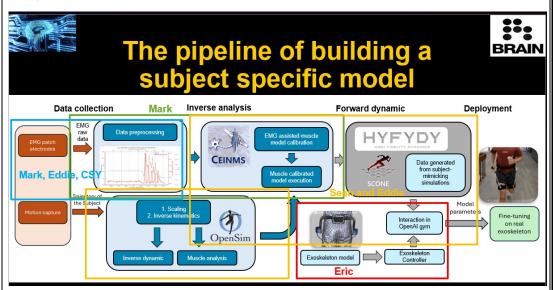
 DMP-Based Motion Generation for a Walking Exoskeleton Robot U

1. Project progress

sing Reinforcement Learning.pdf

- 4. 與耀文學長討論 4090 顯卡所需硬體規格與實驗室現有設備
 - 考量需要同時 2 到 4 人連線同一台 PC,需要較大的 RAM 以及穩定網速
 - SCONE 需要 i7 以上的 CPU 運算
 - RL 模型 GPU 需要特殊電供 850~1000W

規劃近期目標及分工:



2. Future work

- 賴宏達、劉智翔:設計與運行 imitation learning 使成為 personalized model,
 進行虛擬外骨骼以及環境物件的 HyFyDy 建模。
- 葉亘祐:透過 CEINMS 的輸出量化肌肉疲乏,重新設計 level of fatigue。
- 曾俊魁:完成 DMP 到 D4PG 多種算法於虛擬環境迭代訓練。
- Aaron Wang: 完成智翔提供的 ROS, OpenSim CMC Project, NMF muscle synergies, relevant plots based on GLM 教材。

長期目標:

- 賴宏達:模型 deployment 到兩顆 KD240 組成的外骨骼硬體。
- 劉智翔:建立老年患者之個性化人體模型。
- 葉亘祐:肌肉疲乏量化,建立基於神經肌肉骨骼模型之常模,應適用於多

	種輸入。 ●曾俊魁:建立具擴展性之通用模型用以預測人體動作。 Aaron Wang: 遠距參與外骨骼開發									
3. framework for the practical implementa tion	 統一環境要求: Ubuntu+mamba+conda+git Data of motion capture and EMG(sean1009): [mocap_EMG_EEG_data - GoogleDrive](https://drive.google.com/drive/u/3/folders/1d8PC6TvaRWXRju_GHbBgCVanqYTLGN0C) github code: https://github.com/eddLai/ExoskeletonPowerAsistance.git pls find out these download link on [SimTK: Welcome](https://simtk.org/) Download: python3.11+opensim_python+opensim4.4+CEINMS Download: python3.9+peotry+SCONEpy+SCONE+HyFyDy 實踐細節規劃: 									
4. Supplement ary	綜合課表:(0800~1000 1000~1200 1200~1300 1300~1500 1500~1700	黄色是大 一 Sean, Eric Eric Sean, Mark, Eric Eddie, Sean, Mark Eddile, Sean	家都有完 Eddie, Sean, Eric Sean, Eric Sean, Eric Sean, Eric Sean, Eric	空的時間 三 Eddie, Sean, Mark, Eric Eddie, Sean, Mark, Eric	Sean, Eric Eric Sean, Eric Sean, Eric	我跟智美 五 Eddie, Sean, Mark Sean, Mark, Eric	明都 六	的時間。		

1900~2100	Mark,	Eric		
	Eric			
2100~2300				

- 訓練之行走影片 12000000 及 30000000.mp4
- 山下電腦之硬體規格.txt

