

Weekly Report

Prepared by: Huy Quang Nguyen

Date: 08/11/2025

Last week

- Tìm hiểu cơ bản về QP và Lagrange

Task in progress

- Viết quyển đồ án
- Đọc sách về math và robot
- Kết nối trajectory plan với control

Viết quyền

Dự kiến

- Chương 1 : Tổng quan về quadrotor
- Chương 2 : Động lực học của hệ
- Chương 3 : Quadratic programming

Đọc sách

Đang đọc và chưa có kết quả cụ thể

Code

Trajectory => lực, moment đầu vào => Control PD + feedforward

- Vấn đề về góc quay của gripper

