



Figura 10: Classes implementadas.

O código fonte deste software está em <https://github.com/rob-nn/motus>.

O software pode ser executado via linha de comando digitando-se: `python motus.py`.

Este software já está configurado com três variáveis de entrada, posições no espaço X, Y, Z, do joelho esquerdo. Como saída ele aproxima a velocidade angular do joelho direito. Ele também usa como dados de entrada o arquivo de marcha da terceira coleta. São discretizados 15 valores para cada uma das posições e executadas 50 iterações. Lembrando que cada iteração consiste do processamento de todos os dados do arquivo de coleta.

O resultado da execução do programa pode ser visto na Figura 11.