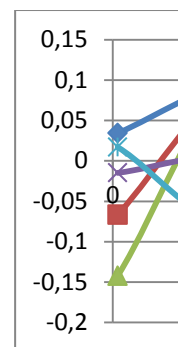


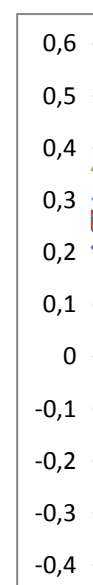
root	x	0	0,25	0,5	0,75	1
0,02	0,034251	-0,066571	-0,142174	-0,014799	0,016989	
0,5	0,1	0,1	0,1	0,004451	-0,076034	
0,98	0,082448	0,055228	-0,076916	-0,064509	0,092844	



stance knee	x	0	0,25	0,5	0,75	1
0,02	0,046406	0,016813	0,062597	0,152122	0,332557	
0,25	0,031582	0,084606	-0,016667	-0,022401	0,268695	
0,5	-0,001295	-0,062719	-0,080356	-0,101967	-0,097163	
0,75	-0,140236	0,007589	0,05746	0,177507	0,353124	
1	0,025816	-0,118968	-0,160857	0,0585	0,152033	

swing ankle	x	0	0,25	0,5	0,75	1 avg	
0	1,233485	1,479744	1,413212	1,5209	1,621113	1,50874225	0
0,1	0,850723	1,063623	1,066483	1,237452	1,261025	1,15714575	0,1
0,2	1,196324	1,230782	1,192844	1,12616	1,294672	1,2111145	0,2
0,3	0,486652	0,662813	0,626657	0,499329	0,38989	0,54467225	0,3
0,4	-0,125215	0,069884	0,071878	0,075369	0,097867	0,0787495	0,4
0,5	-0,200739	-0,124085	-0,337597	-0,336289	-0,552036	-0,33750175	0,5
0,6	-0,423157	-0,362411	-0,012806	0,023646	0,037797	-0,0784435	0,6
0,7	-0,503559	-0,719348	-0,727808	-1,00302	-0,803246	-0,8133555	0,7
0,8	-0,589116	-0,354029	-0,446671	-0,528559	-0,337993	-0,416813	0,8
0,9	-0,642184	-0,761764	-0,598234	-0,583895	-0,790977	-0,6837175	0,9
1	-0,413176	-0,335538	-0,282096	-0,060558	-0,003915	-0,17052675	1

stance ankle	x	0	0,25	0,5	0,75	1
0	0,209027	0,261686	0,374834	0,225103	0,286087	
0,1	-0,018592	-0,196654	-0,107178	-0,24541	-0,084105	
0,2	0,059525	0,071837	0,100212	0,059737	0,314896	
0,3	0,038831	0,090189	0,057328	0,239774	0,075265	
0,4	0,094003	0,097076	0,066118	0,066449	0,014335	
0,5	0,190734	0,217452	0,341715	0,475934	0,405293	
0,6	-0,067552	-0,100039	-0,126606	-0,153221	-0,202032	
0,7	-0,01001	0,074153	-0,004586	0,053707	-0,148823	
0,8	-0,06357	-0,099964	0,005771	0,08361	0,107347	
0,9	-0,001359	0,166686	0,063547	0,013263	-0,322561	
1	0,204332	0,090031	0,337461	0,133251	0,237105	



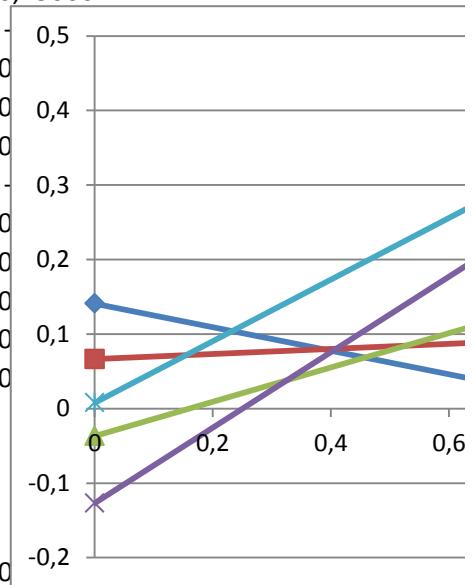
swing foot	x	0	0,25	0,5	0,75	1
0	-0,074349	-0,004723	0,024129	0,2072	0,095072	
0,25	-0,025958	-0,005539	-0,067161	-0,064342	-0,041782	
1	0,092069	0,102099	0,183736	0,151172	0,230041	

swing foot	y	0	0,25	0,5	0,75	1
------------	---	---	------	-----	------	---

0	0,92023	0,882885	0,978828	0,947002	1,121689
0,25	0,79245	0,72195	0,67225	0,814844	0,768157
0,5	0,876193	0,72196	0,480662	0,760216	0,71105
0,75	0,928189	0,850815	0,707853	0,825149	0,79629
1	1,006018	0,944496	0,901171	0,881623	0,848552

swing foot z

	0	0,25	0,5	0,75	1
0	-0,070334	-0,024515	-0,061597	-0,072433	-0,250661
0,1	-0,129474	-0,14725	-0,254835	-0,224518	
0,2	-0,094233	-0,118002	-0,156043	-0,19608	
0,3	-0,010886	0,015927	0,056361	-0,09977	
0,4	0,110813	0,096065	0,115282	-0,101944	
0,5	0,091696	0,133099	0,178401	0,205633	
0,6	0,160899	0,285392	0,365946	0,386189	
0,7	0,159266	0,101372	0,153745	0,234749	
0,8	0,189655	0,183386	0,108061	0,212169	
0,9	0,34566	0,285531	0,232634	0,229949	
1	0,080502	0,274214	0,244239	0,127905	



pelvis torso

x

0	0,140805	0,066456	-0,03685	-0,126909	0
1	-0,017151	0,100584	0,19338	0,379726	0,421208

root

0,02 0,5 0,98

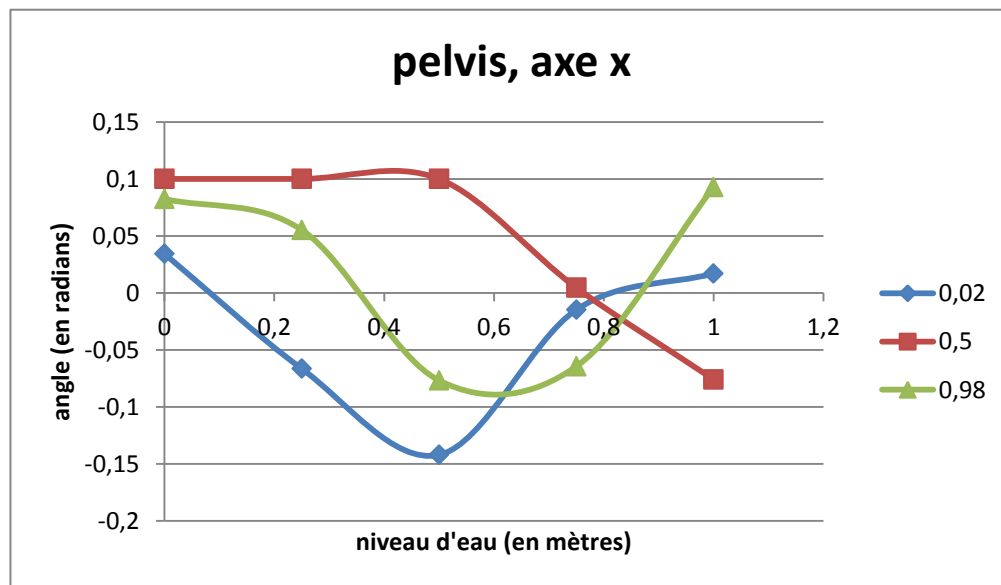
x

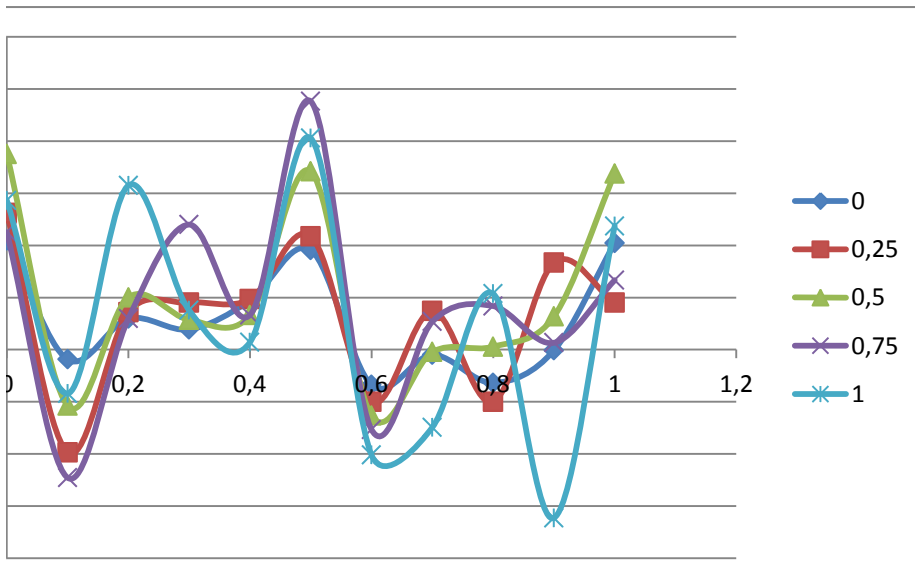
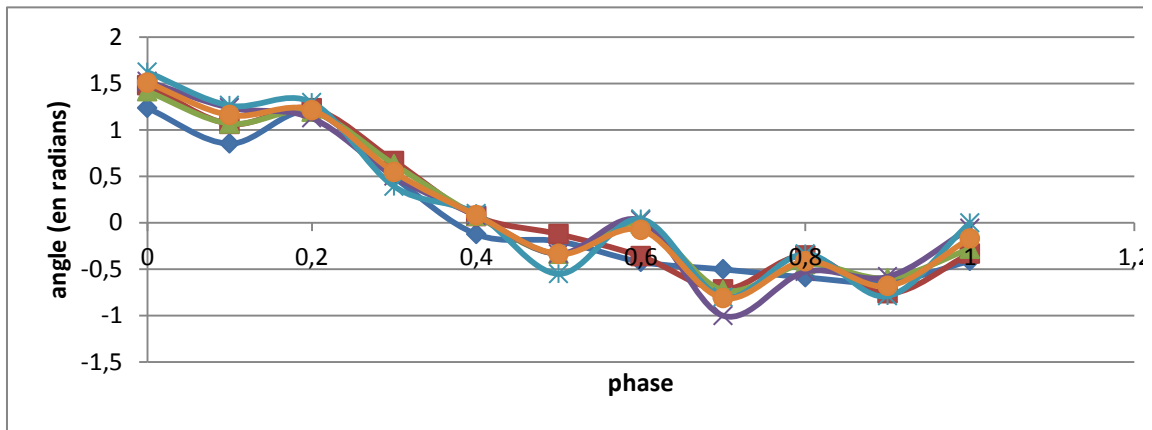
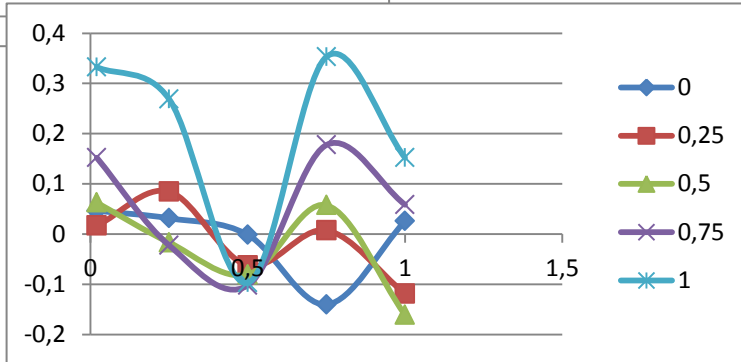
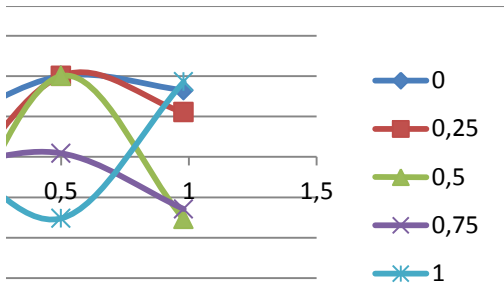
0	0,034251	0,1	0,082448
0,25	-0,066571	0,1	0,055228
0,5	-0,142174	0,1	-0,076916
0,75	-0,014799	0,004451	-0,064509
1	0,016989	-0,076034	0,092844

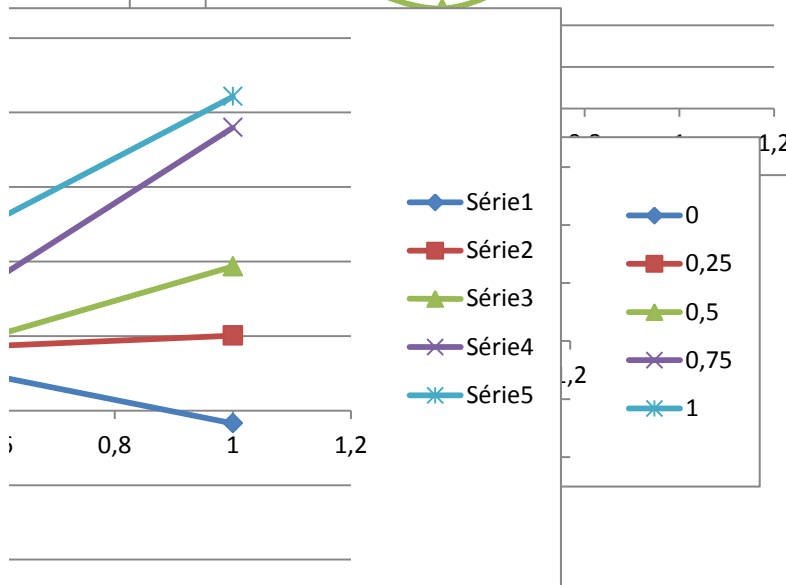
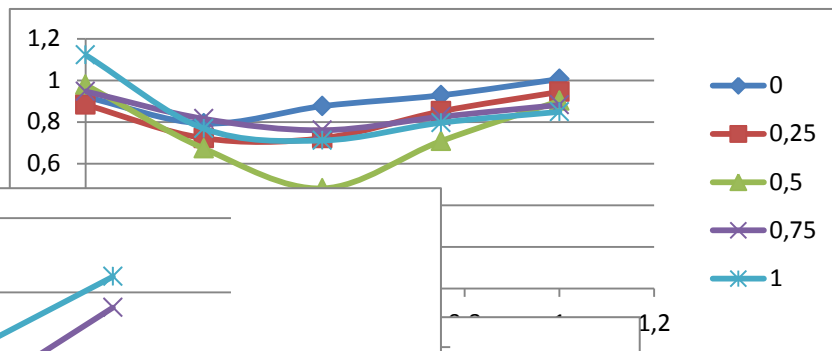
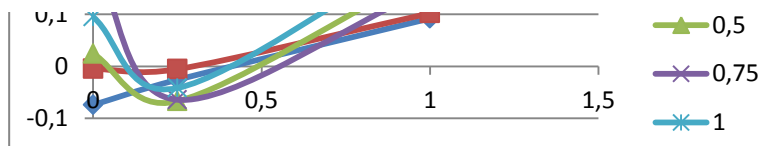
stance knee

x

0
0,25
0,5
0,75
1



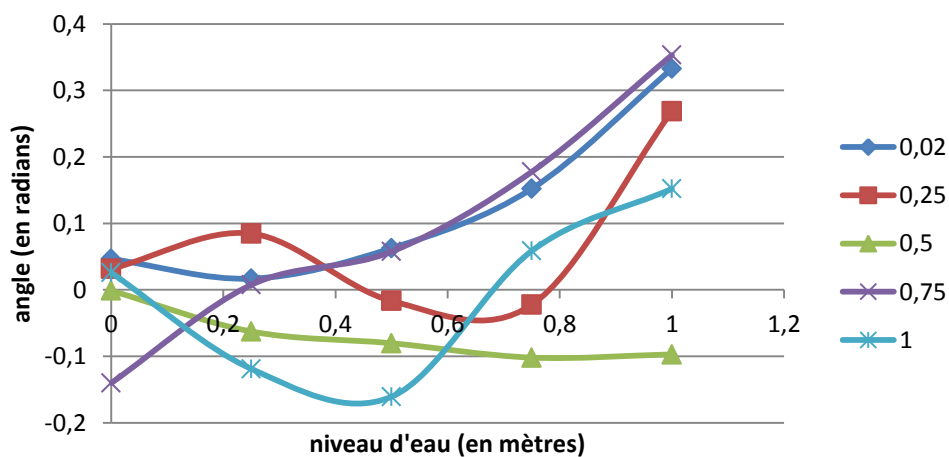


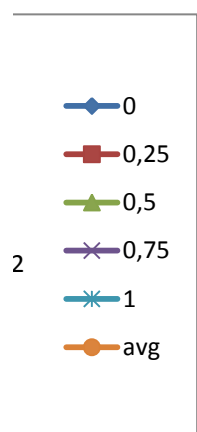


0,02	0,25	0,5	0,75	1
0,046406	0,031582	-0,001295	-0,140236	0,025816
0,016813	0,084606	-0,062719	0,007589	-0,118968
0,062597	-0,016667	-0,080356	0,05746	-0,160857
0,152122	-0,022401	-0,101967	0,177507	0,0585
0,332557	0,268695	-0,097163	0,353124	0,152033

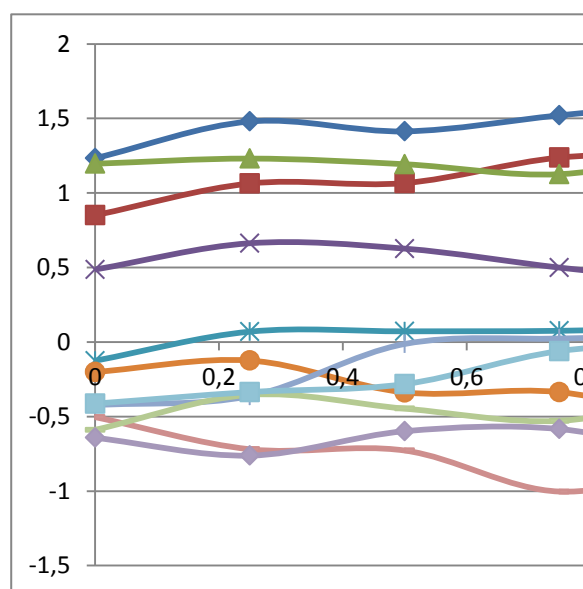
swing ankle
x

genou d'appui, axe x

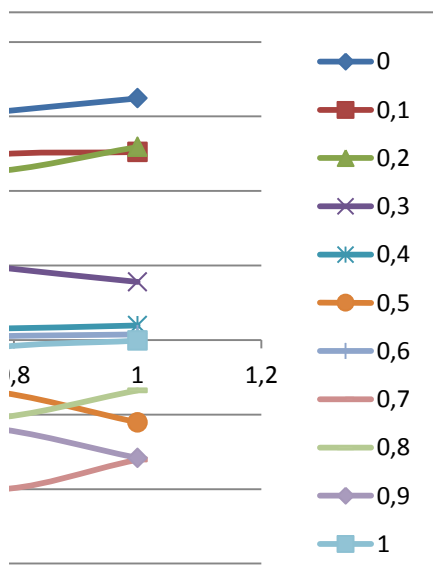




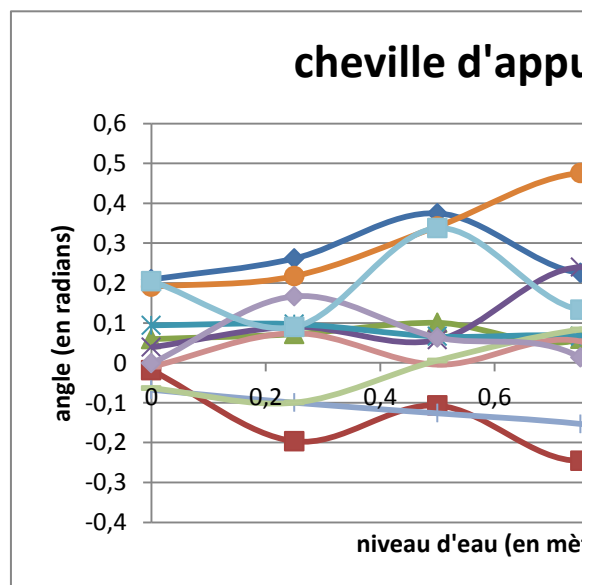
	0	0,1	0,2	0,3	0,4	0,5
0	1,233485	0,850723	1,196324	0,486652	-0,125215	-0,200739
0,25	1,479744	1,063623	1,230782	0,662813	0,069884	-0,124085
0,5	1,413212	1,066483	1,192844	0,626657	0,071878	-0,337597
0,75	1,5209	1,237452	1,12616	0,499329	0,075369	-0,336289
1	1,621113	1,261025	1,294672	0,38989	0,097867	-0,552036



0,6	0,7	0,8	0,9	1	
-0,423157	-0,503559	-0,589116	-0,642184	-0,413176	stance ankle
-0,362411	-0,719348	-0,354029	-0,761764	-0,335538	x
-0,012806	-0,727808	-0,446671	-0,598234	-0,282096	
0,023646	-1,00302	-0,528559	-0,583895	-0,060558	
0,037797	-0,803246	-0,337993	-0,790977	-0,003915	

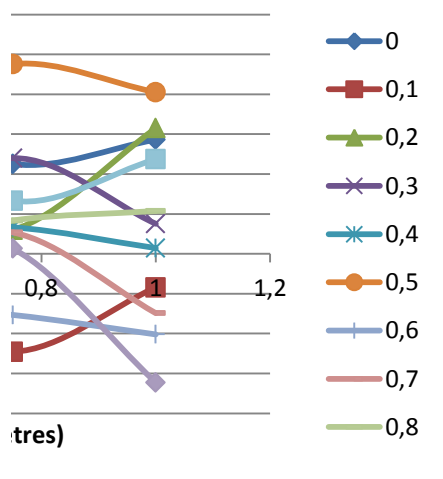


	0	0,1	0,2	0,3	0,4	0,5
0	0,209027	-0,018592	0,059525	0,038831	0,094003	0,190734
0,25	0,261686	-0,196654	0,071837	0,090189	0,097076	0,217452
0,5	0,374834	-0,107178	0,100212	0,057328	0,066118	0,341715
0,75	0,225103	-0,24541	0,059737	0,239774	0,066449	0,475934
1	0,286087	-0,084105	0,314896	0,075265	0,014335	0,405293



0,6	0,7	0,8	0,9	1	swing foot x
-0,067552	-0,01001	-0,06357	-0,001359	0,204332	
-0,100039	0,074153	-0,099964	0,166686	0,090031	
-0,126606	-0,004586	0,005771	0,063547	0,337461	
-0,153221	0,053707	0,08361	0,013263	0,133251	
-0,202032	-0,148823	0,107347	-0,322561	0,237105	

μ_i , axe x



angle (en radians)

0,25
0,2
0,15
0,1
0,05
0
-0,05

0,2

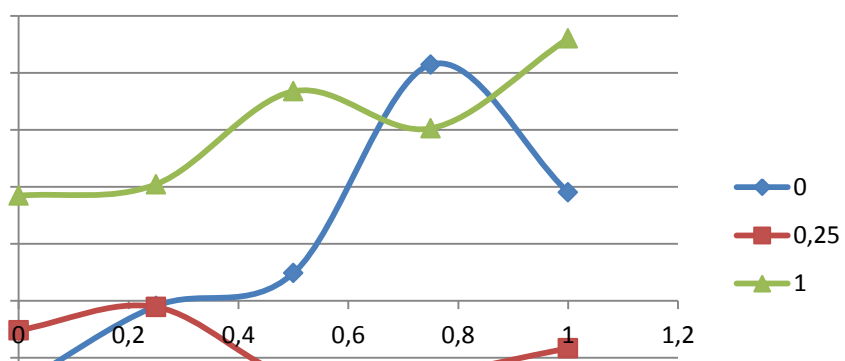
-0,1

	0	0,25	1
0	-0,074349	-0,025958	0,092069
0,25	-0,004723	-0,005539	0,102099
0,5	0,024129	-0,067161	0,183736
0,75	0,2072	-0,064342	0,151172
1	0,095072	-0,041782	0,230041

swing foot
y

0
0,25
0,5
0,75
1

pied en phase de vol, axe x



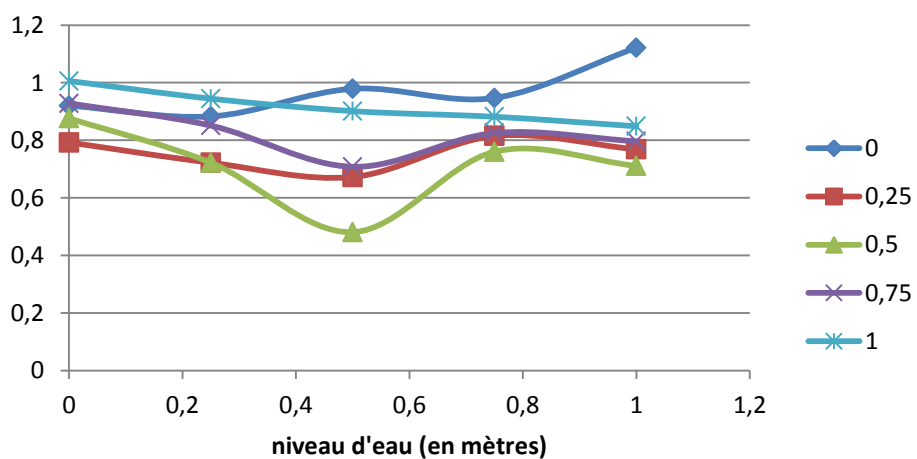
angle (en radians)



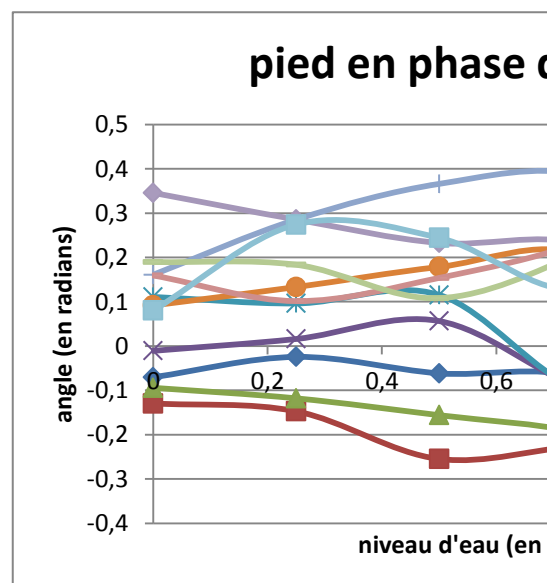
0	0,25	0,5	0,75	1
0,92023	0,79245	0,876193	0,928189	1,006018
0,882885	0,72195	0,72196	0,850815	0,944496
0,978828	0,67225	0,480662	0,707853	0,901171
0,947002	0,814844	0,760216	0,825149	0,881623
1,121689	0,768157	0,71105	0,79629	0,848552

swing foot
z

pied en phase de vol, axe y



	0	0,1	0,2	0,3	0,4	0,5
0	-0,070334	-0,129474	-0,094233	-0,010886	0,110813	0,091696
0,25	-0,024515	-0,14725	-0,118002	0,015927	0,096065	0,133099
0,5	-0,061597	-0,254835	-0,156043	0,056361	0,115282	0,178401
0,75	-0,072433	-0,224518	-0,19608	-0,09977	-0,101944	0,205633
1	-0,250661	-0,21365	-0,289722	-0,203432	-0,103043	-0,04135

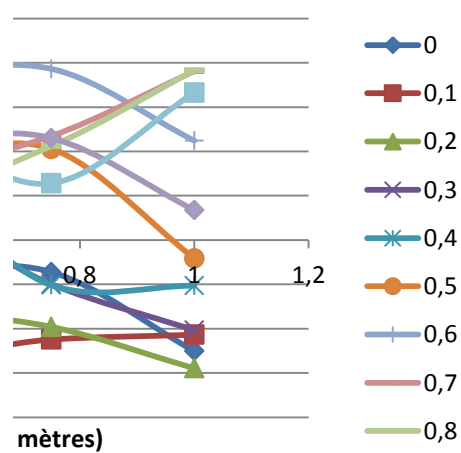


0,6	0,7	0,8	0,9	1
0,160899	0,159266	0,189655	0,34566	0,080502
0,285392	0,101372	0,183386	0,285531	0,274214
0,365946	0,153745	0,108061	0,232634	0,244239
0,386189	0,234749	0,212169	0,229949	0,127905
0,224285	0,381094	0,382928	0,067472	0,332731

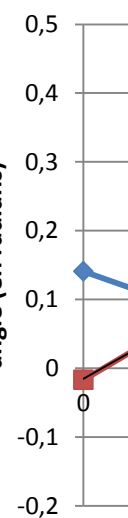
pelvis torso

x

de vol, axe z



angle (en radians)



	$\phi=0$	$\phi=1$
0	0,140805	-0,017151
0,25	0,066456	0,100584
0,5	-0,03685	0,19338
0,75	-0,126909	0,379726
1	0,007741	0,421208

