

Stage simulation bipède

Compte rendu de réunion

Présent(s) : <ul style="list-style-type: none">• Pronost Nicolas• Bouakaz saida• Carensac Samuel	Date / heure de début / durée: <ul style="list-style-type: none">• 22/04/2015• 10h15 ~ 11h15
---	--

Liste de diffusion: nicolas.pronost@univ-lyon1.fr, saida.bouakaz@univ-lyon1.fr, samuel.carensac@insa-lyon.fr

Ordre du jour :

1. Travaux en cours
 - a. Système d'apprentissage des vitesses
 - b. Système de spécification manuelle
 - c. Programme d'évolution

Informations échangées :

- Système d'apprentissage des vitesses:
 - Système finalisé (une courbe pr l'axe z et 2 pr l'axe x)
 - Modifié le système pour qu'il gère un nombre de pts infini (et avec des positions arbitraires)
 - Les heuristiques permettant de déterminer si le personnage est en train de tomber sont encore totalement arbitraires
 - Il est possible d'arriver dans des situations où le système dégénère (donc il sera surement nécessaire de détecter ces cas pour pouvoir faire une réinitialisation des points)
 - Mettre une limite sur la translation possible
 - Semble y avoir un pb sur le calcul de vitesse du 1^{er} pt (mais ce pb est très négligeable si l'on utilise beaucoup de points)
- Système de spécification manuelle:
 - Amélioration de la jointure entre spécif manuelle et ipm (prend la dern pose de la spécif manuelle comme pt de départ au lieu de se servir du pt de départ du pied)
 - Possible de créer un mouvement similaire à de la marche dans un milieu presque solide (i.e. neige)
 - Impossible d'effectuer des mouv circulaires (à réfléchir à un new moyen pour pouvoir spécifier ce genre de mouvements.

- L'heuristique utilisée pour décider si l'on utilise l'IPM ou la spécification manuelle est toujours primitive.
- Programme d'évolution:
 - Préparation d'un système permettant de sauvegarder l'état courant et les paramètres du contrôleur (pour faire des runs évolutives).
 - Lancer le programme original depuis une console ou directement depuis un autre programme échoué (problème de lib?)

Travaux prévus :

- Préparer le programme d'évolution
- Limiter la translation par l'apprentissage des vitesses
- Ajouter un point après la première itération