Stage simulation bipède

Compte rendu de réunion

|  |  |
| --- | --- |
| **Présent(s) :**   * Pronost Nicolas * Carensac Samuel | **Date / heure de début / durée:**   * 17/03/2015 * 14h00 ~ 14h40 |

**Liste de diffusion:** [nicolas.pronost@univ-lyon1.fr](mailto:nicolas.pronost@univ-lyon1.fr), [saida.bouakaz@univ-lyon1.fr](mailto:saida.bouakaz@univ-lyon1.fr), [samuel.carensac@insa-lyon.fr](mailto:samuel.carensac@insa-lyon.fr)

## Ordre du jour :

1. Travaux en cours
   1. Correction de l'implémentation de l'eau
   2. Etude deséquilibre du personnage
   3. Contrôle de la direction

## Informations échangées :

* Correction de l'implémentation de l'eau:
* Etude deséquilibre du personnage
  + Le personnage ne suit pas la vitesse dérirée en X dans de l'eau trop dense (cad pr des densitées de 564 et un water level de 0.564 il se met à marcher en crabe jusqu'à tomber).
  + On remarque que le phi diminu (ce qui semble indiquer que le personnage ne peut pas terminer son mouvement 🡺 besoin d'un sys permettant de laisser au balance feedback de faire son travail
  + Tenté de mettre un facteur modifiant le phi au cours du cycle (donc de laisser + de temps au sys) 🡺 inefficace
  + Peut être que amplifier les gains permettrait au balance feedback de marcher
* Contrôle de la direction
  + Modification du sys pour permettre les rotations du basin selon l'axe Y
  + Il y a un phénomène étrange qui fait que mon personnage ne peut pas marcher en diagonale (l'orientation de la marche ne suit pas parfaitement l'orientation de bassin)

## Travaux prévus :

* Mettre en place un système permettant de faire remonter es indicateurs de l'eau pr adapter les gains
* Mettre en place le sys de contre balance de la gravité de l'article de 2010.