Stage simulation bipède

Compte rendu de réunion

|  |  |
| --- | --- |
| **Présent(s) :**   * Pronost Nicolas * Bouakaz saida * Carensac Samuel | **Date / heure de début / durée:**   * 25/03/2015 * 10h ~ 11h00 |

**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. Integration des systèmes de l'article de 2010
   2. Adaptation des gains en fonction de l'eau

## Informations échangées :

* Adaptation des gains en fonction de l'eau
  + Système de relevé de l'eau en notant les moments résultants pr l'articulation père pr le drag et la force résultant pr la boyancy
  + Semble impossible de faire un système qui ferait évoluer les gains pour permettre de conserver l'équilibre
  + Il sera surement utile d'implémenter un IPM pour résoudre ce problème
* Intégration des systèmes de 2010:
  + Intégration de l'IPM, du compensateur de gravité et du contrôleur de vitesse
  + IPM non fonctionnel encore.
  + Pour un fonctionnement du système actuel il faut utiliser des gains faibles (un facteur de 0.4 sur les gains spécifiés dans le modèle (mais cela gêne le contrôle de vitesse)
* Echec lors de a présentation des résultats:
  + Penser à fait une copie de la version donnant les résultats.

## Travaux prévus :

* Etudier + précisément l'IPM pour le réparer
* Tenter d'étendre le cycle (déjà fait dans le passé mais donc remettre en place le sys de déformation du phi)