Stage simulation bipède

Compte rendu de réunion

|  |  |
| --- | --- |
| **Présent(s) :**   * Pronost Nicolas * Bouakaz saida * Carensac Samuel | **Date / heure de début / durée:**   * 08/04/2015 * 11h00 ~ 11h45 |

**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. Controle de vitesse
   2. Problème de pivot du pied

## Informations échangées :

* Contrôle de vitesse:
  + Ajout d'un système mettant un delta sur les résultats de l'IPM (sur l'axe Z) pour avoir un contrôle sur la vitesse.
  + Système marche mais il y a des limites à ne pas dépasser (impossible d'aller en dessous de la vitesse initiale avec ce système, la raison reste à étudier)
  + Les limites sont à étudier
* Problème pivot du pied:
  + Tentative de recréer le phénomène 🡺 un torque positif sur a hanche reproduit le phénomène mais un torque négatif fait pivoter le bassin (et non le pied dans le sens inverse) 🡺 impossible de simplement contrer le phénomène
  + On note toutes fois qu'il n'y a pas de torque avec un amplitude aussi élevé quand on observe le phénomène naturellement
  + Remarqué que les force de contact entre l'avant du pied et le sol sont nulles quand le phénomène apparait naturellement

## Travaux prévus :

* Modifier le système de détermination de contact
* Trouver la raison pour laquelle les contacts sont mal faits et mettre en place un système assurant ceux-ci
* Potentiellement il pourrait être intéressant de modifier la modélisation du pied. (notement mettre un forme sphérique sur le talon)
* Une fois ce problème résolu les travaux prioritaire sont réparer le système de déplacement latéral et mettre en place une système permettant un vitesse très variable au sein du mouvement.