

Тема проекта: «Моделирование двуногого шагающего робота в miJoCo»

Структура проекта:

Разработать модель двуногого шагающего робота в miJoCo

Провести анализ принципов формирования функций наград для обучения ходьбе

Сформировать окружение и запустить процесс обучения средствами LocoMuJoCo

Наблюдать за обучением, оценить результаты обучения

Участники и решаемые задачи:

Петрекеев Кирилл Сергеевич 505881:

- Создание модели робота
- Формирование функции наград и обучение модели в LocoMuJoCo

Аннотация к проекту:

В качестве концепта дизайна будет рассмотрен конфигурация робота как у Atom P1 от Foxtech Robot (и подобные):



Будет рассмотрено по 4 степени свободы в конечностях (ногах), чего достаточно для ориентации каждой из них в пространстве и управления походкой робота в перспективе. Это 3 привода в бедре и 1 в колене. Все составляющие, будут выполнены в формате примитивов miJoCo, однако с учетом оценочных физических параметров звеньев.