

Compass gait model and robot

Autors	Name Surname, Name Surname, Name Surname & Name Surname
Betreuer	Daniel Häufle
Bearbeitungsdauer	ca. 25 Stunden
Präsentationstermin	28.06.2018



You can find more information following the next links:

- Wiki page **formatting** : [HowTo - Wiki-Format](#)
- Creation of a **video-podcast** [HowTo - Podcast](#)

Introduction/Motivation

At vero eos et accusamus et iusto odio dignissimos ducimus qui blanditiis praesentium voluptatum deleniti atque corrupti quos dolores et quas molestias excepturi sint occaecati cupiditate non provident, similique sunt in culpa qui officia deserunt mollitia animi, id est laborum et dolorum fuga. Et harum quidem rerum facilis est et expedita distinctio. Nam libero tempore, cum soluta nobis est eligendi optio cumque nihil impedit quo minus id quod maxime placeat facere possimus, omnis voluptas assumenda est, omnis dolor repellendus. Temporibus autem quibusdam et aut officiis debitis aut rerum necessitatibus saepe eveniet ut et voluptates repudiandae sint et molestiae non recusandae. Itaque earum rerum hic tenetur a sapiente delectus, ut aut reiciendis voluptatibus maiores alias consequatur aut perferendis doloribus asperiores repellat.

Podcast

Sed ut perspiciatis unde omnis iste natus error sit voluptatem accusantium doloremque laudantium, totam rem aperiam, eaque ipsa quae ab illo inventore veritatis et quasi architecto beatae vitae dicta sunt explicabo. Nemo enim ipsam voluptatem quia voluptas sit aspernatur aut odit aut fugit, sed quia consequuntur magni dolores eos qui ratione voluptatem sequi nesciunt. Neque porro quisquam est, qui dolorem ipsum quia dolor sit amet, consectetur, adipisci velit, sed quia non numquam eius modi tempora incidunt ut labore et dolore magnam aliquam quaerat voluptatem. Ut enim ad minima veniam, quis nostrum exercitationem ullam corporis suscipit laboriosam, nisi ut aliquid ex ea commodi consequatur? Quis autem vel eum iure reprehenderit qui in ea voluptate velit esse quam nihil molestiae consequatur, vel illum qui dolorem eum fugiat quo voluptas nulla pariatur?

Summary

At vero eos et accusamus et iusto odio dignissimos ducimus qui blanditiis praesentium voluptatum deleniti atque corrupti quos dolores et quas molestias excepturi sint occaecati cupiditate non provident, similique sunt in culpa qui officia deserunt mollitia animi, id est laborum et dolorum fuga. Et harum quidem rerum facilis est et expedita distinctio. Nam libero tempore, cum soluta nobis est

eligendi optio cumque nihil impedit quo minus id quod maxime placeat facere possimus, omnis voluptas assumenda est, omnis dolor repellendus. Temporibus autem quibusdam et aut officiis debitis aut rerum necessitatibus saepe eveniet ut et voluptates repudiandae sint et molestiae non recusandae. Itaque earum rerum hic tenetur a sapiente delectus, ut aut reiciendis voluptatibus maiores alias consequatur aut perferendis doloribus asperiores repellat.

References

1. Bayer, A., Schmitt, S., Günther, M., Haeufle, D.F.B. (2017): The influence of biophysical muscle properties on simulating fast human arm movements. Computer Methods in Biomechanics and Biomedical Engineering 20(8), 11-24. <https://dx.doi.org/10.1080/10255842.2017.1293663>
2. Christensen, K. B., Günther, M., Schmitt, S., Siebert, T. (2017): Strain in shock-loaded skeletal muscle and the time scale of muscular wobbling mass dynamics. Scientific Reports 7(1), 13266. <https://dx.doi.org/10.1038/s41598-017-13630-7>

From:
<https://biomechanicsbiorobotics.info/wiki/> - **wiki**

Permanent link:
https://biomechanicsbiorobotics.info/wiki/doku.php?id=m3_seminar:m3_seminar_2018:projects_utub:compass_gait_2018

Last update: **2018/05/16 18:43**

