

# OPENDOG V2

## PRESENTATION

OpenDog V2 est un robot quadrupède open source conçu par James Bruton.

Il a développé une plateforme principalement imprimée en 3D, très modulable et assez abordable compte tenu des dimensions du robot.

Ce dernier mesure près de 90 centimètres de long pour une masse avoisinant les 15 kgs.

Ce projet a pour vocation de s'approcher le plus possible de Spot de Boston Dynamics mais dans une version DIY et open source.

## MOYENS

- OpenDog V2
- Modèle 3D
- Code source du modèle cinématique
- EirLab pour retravailler la 3D ou l'électronique du robot si nécessaire



## ETAPES DE TRAVAIL

1. Recherche préliminaire d'algorithmes de stabilisation et déplacement pour robot quadrupèdes.
2. Mise en place d'un algorithme et simulation avec ROS et Gazebo
3. Implémentation sur le robot & essais réels

Ressources

