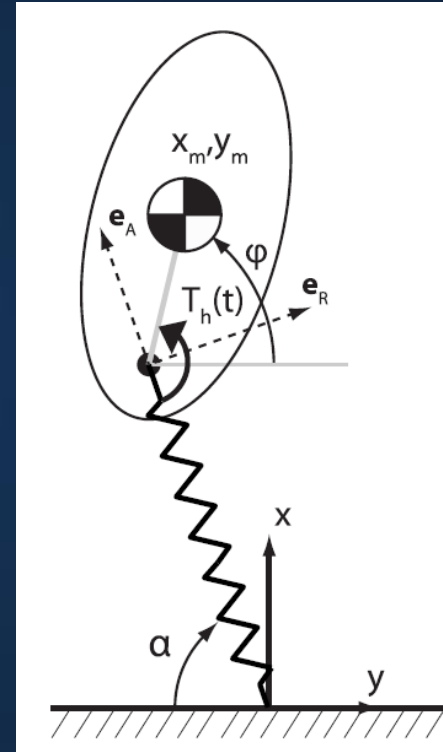


# Tim van Oijen

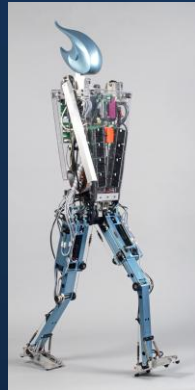
Running with the center of mass on the hip is far from optimal

Mechanical Engineering, TUDelft

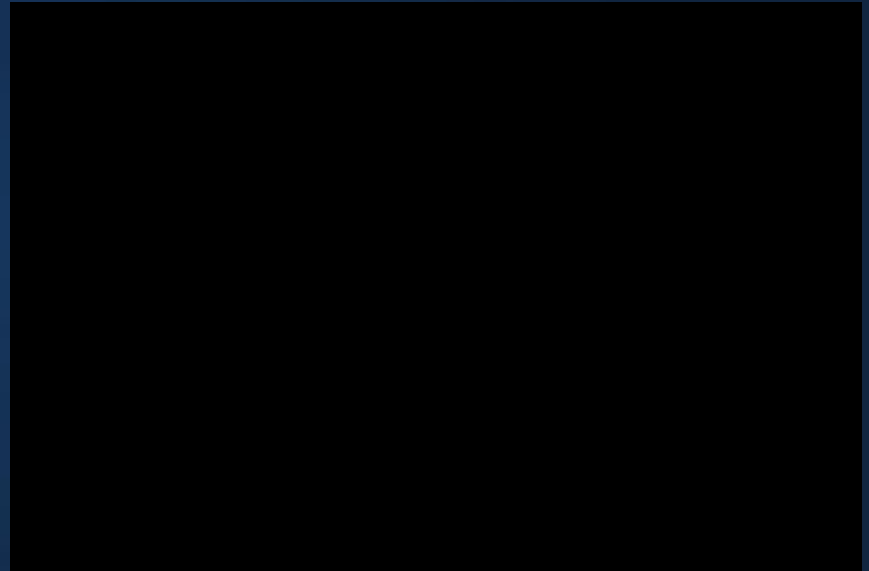
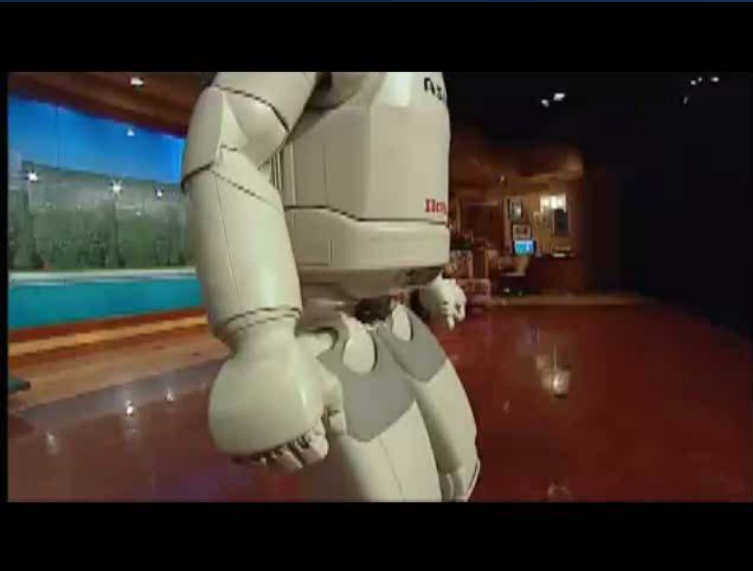


# Delft Biorobotics Laboratory – 3mE

- Hoogleraar Prof. Dr. Frans van der Helm
- Assistent professor (labhoofd) Dr. Ir. Martijn Wisse
- Afstudeerbegeleider Ir. Daniël Karssen

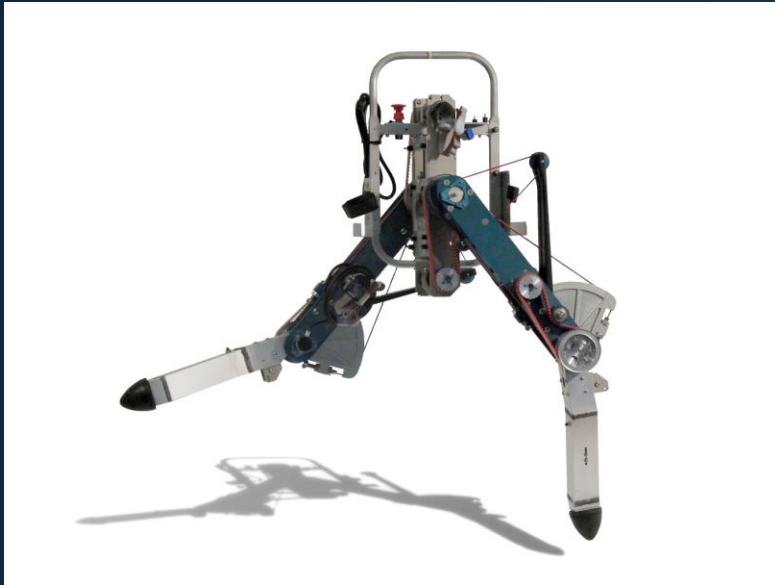


# Lopende robots



Bataafsche Genootschap 17-9-2011

# Rennende robots

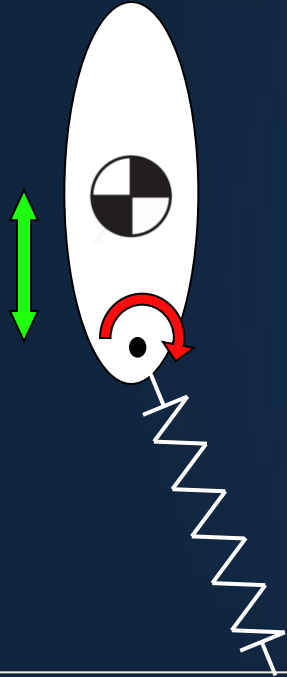


The model



Bataafsch Genootschap 17-9-2011

# Rennende robots

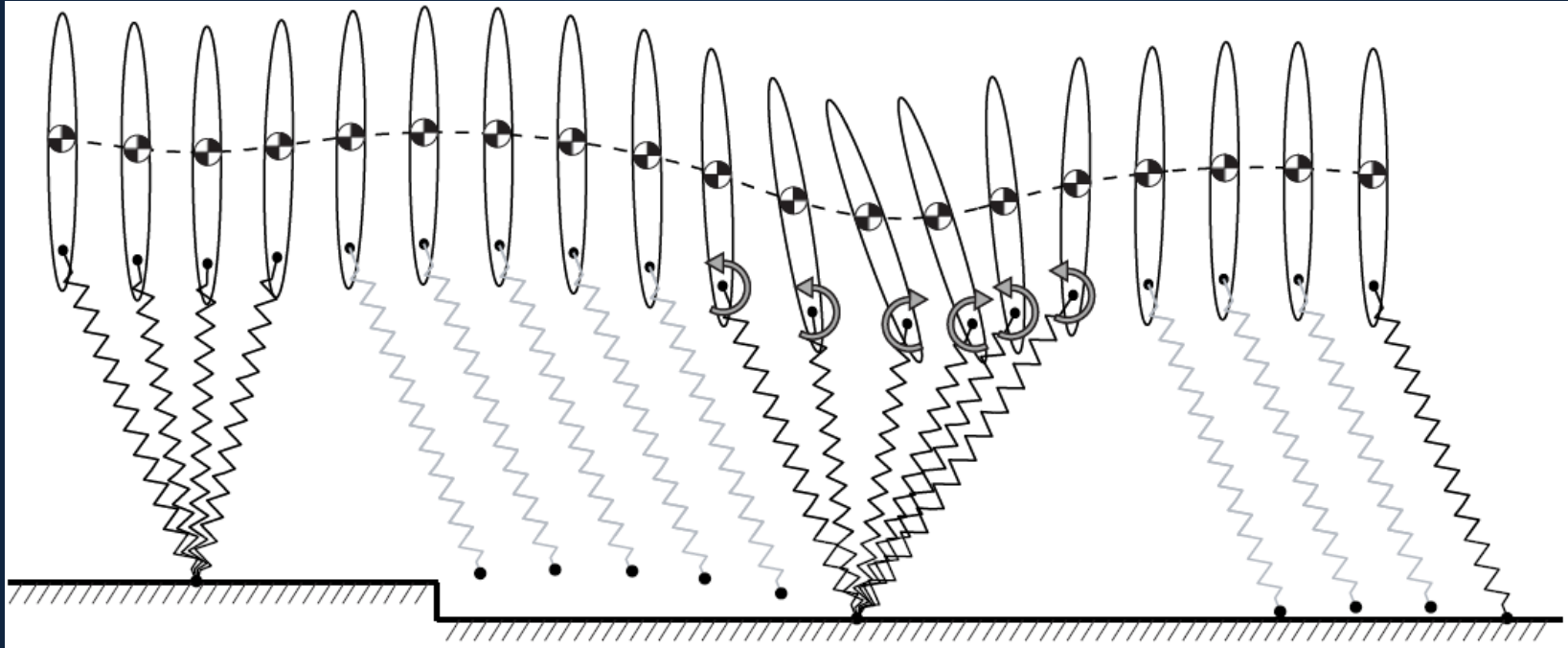


Wat is de optimale **plaats van het bovenlichaam** om verstoringen tegen te gaan, gebruikmakend van **heup-actuatie**?

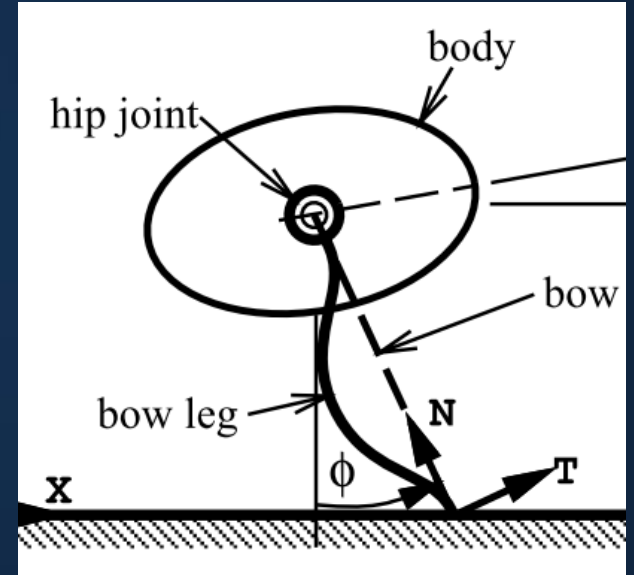
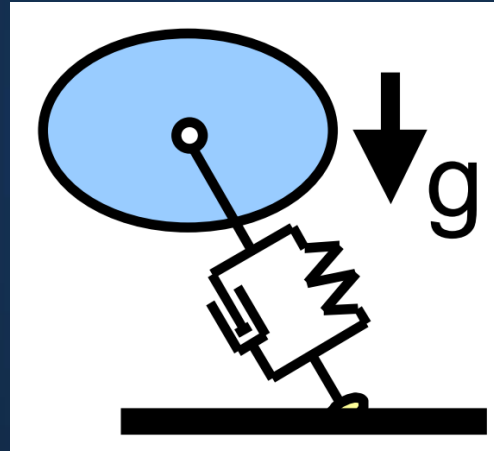
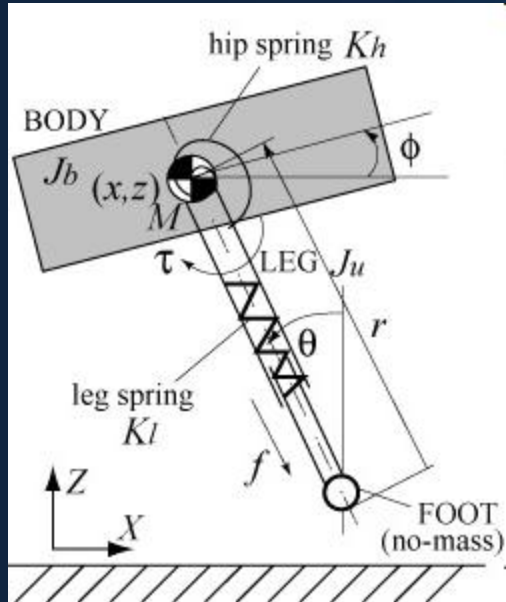
De grootste verstoring die kan worden gecorrigeerd binnen 1 of 2 stappen



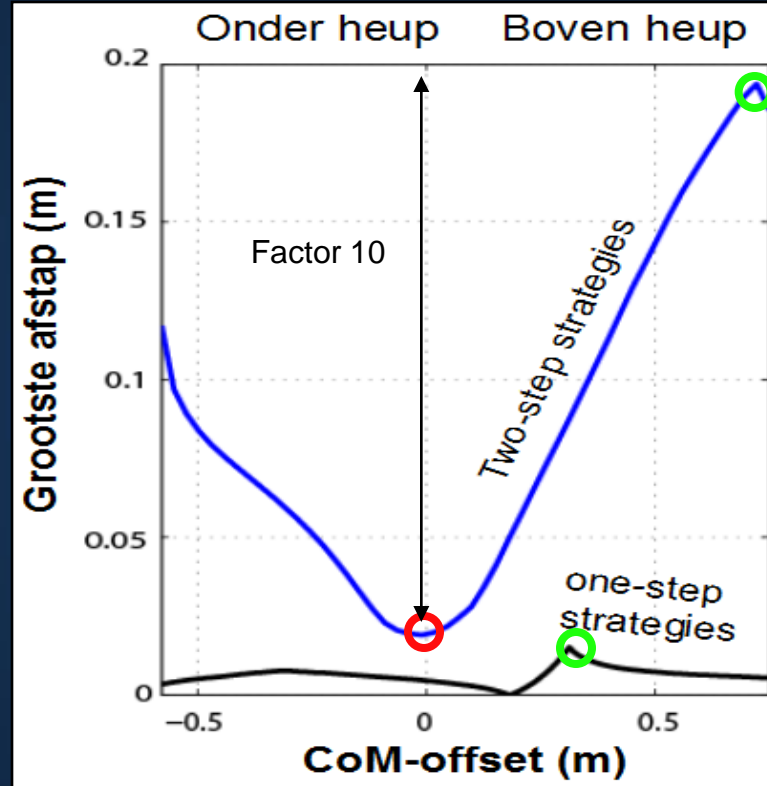
# Verstoringen



# Zwaartepunt vaak op de heup



# Resultaten





# Conclusie

Wat is de optimale **plaats van het bovenlichaam** om verstoringen tegen te gaan, gebruikmakend van **heup-actuatie**?

- Voor een afstap kan het zwaartepunt het beste boven de heup worden geplaatst
- Bij twee-staps strategieën is het zwaartepunt op de heup de slechtste optie



# Tim van Oijen

Running with the center of mass on the hip is far from optimal

Mechanical Engineering, TUDelft

