

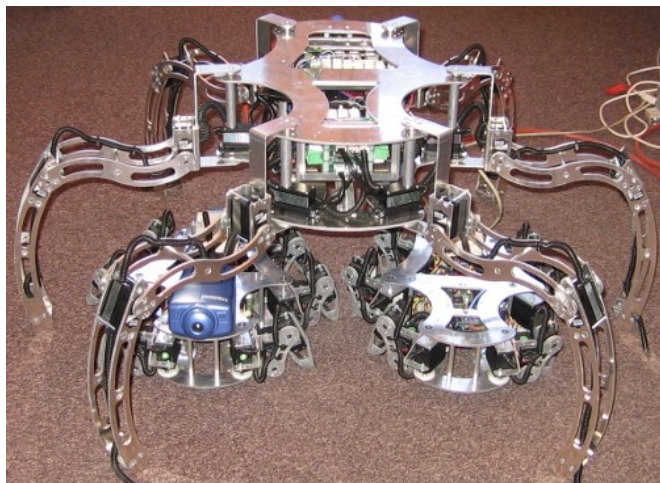
## Pierwsze kroki robota Messor

Wpisany przez Dominik

niedziela, 30 stycznia 2011 22:26 - Poprawiony wtorek, 22 kwietnia 2014 13:48

---

Budowa sześcionożnego robota krocącego "Messor" dobiegła końca. Sprawdzony został nowy system sterowania dla robota. Poniżej pokazane zostały przykłady działania robota.



Ćwiczenia kinematyczne:

Kroczenie trybem trójpodporowym:

Kroczenie trybem pięciopodporowym: