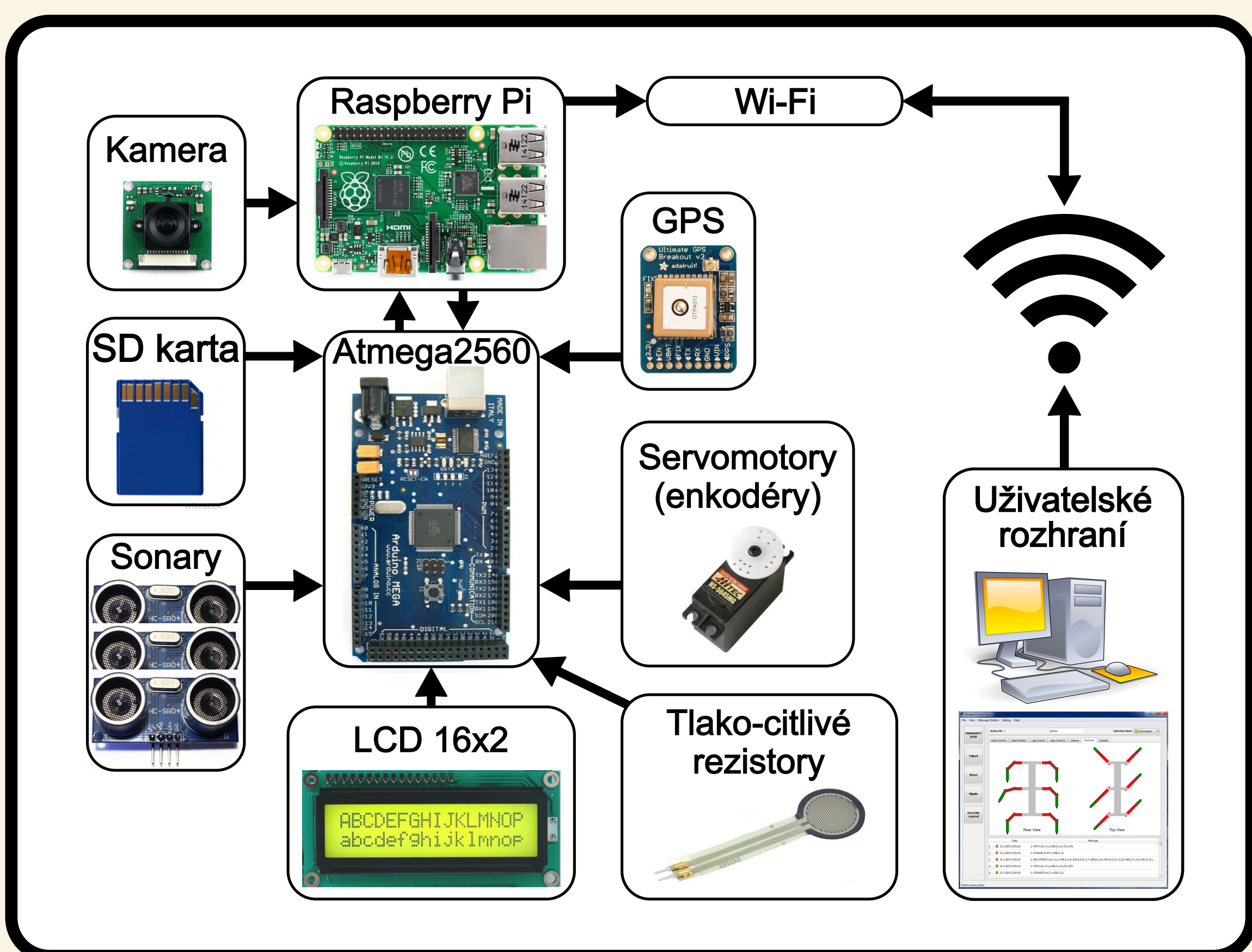
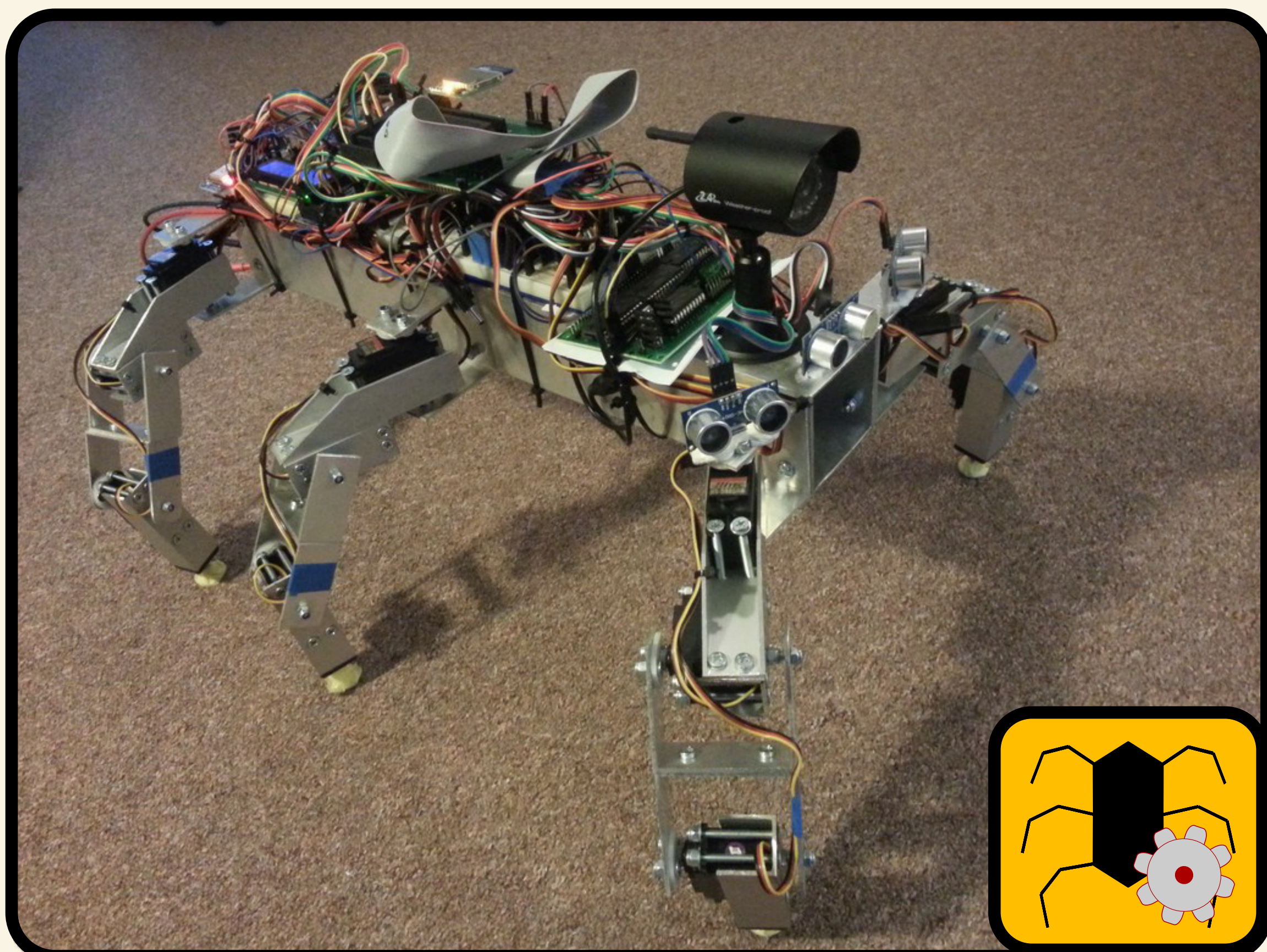


NÁVRH, KONSTRUKCE A ŘÍZENÍ ROBOTA TYPU HEXAPOD



- Šestinohý robot
- Pohyb i po ztrátě až 2 končetin
- 3 stupně volnosti na každou končetinu
- 18 servomotorů s enkodéry
- Sonary detekují překážky
- Pohyb v členitém terénu díky snímačům země
- LCD displej zobrazuje aktuální stav robota
- Pohybové algoritmy tripod, vlna, vlnění, rotace
- Grafické uživatelské rozhraní zobrazuje data ze senzorů
- Simulátor vlastních pohybových algoritmů

