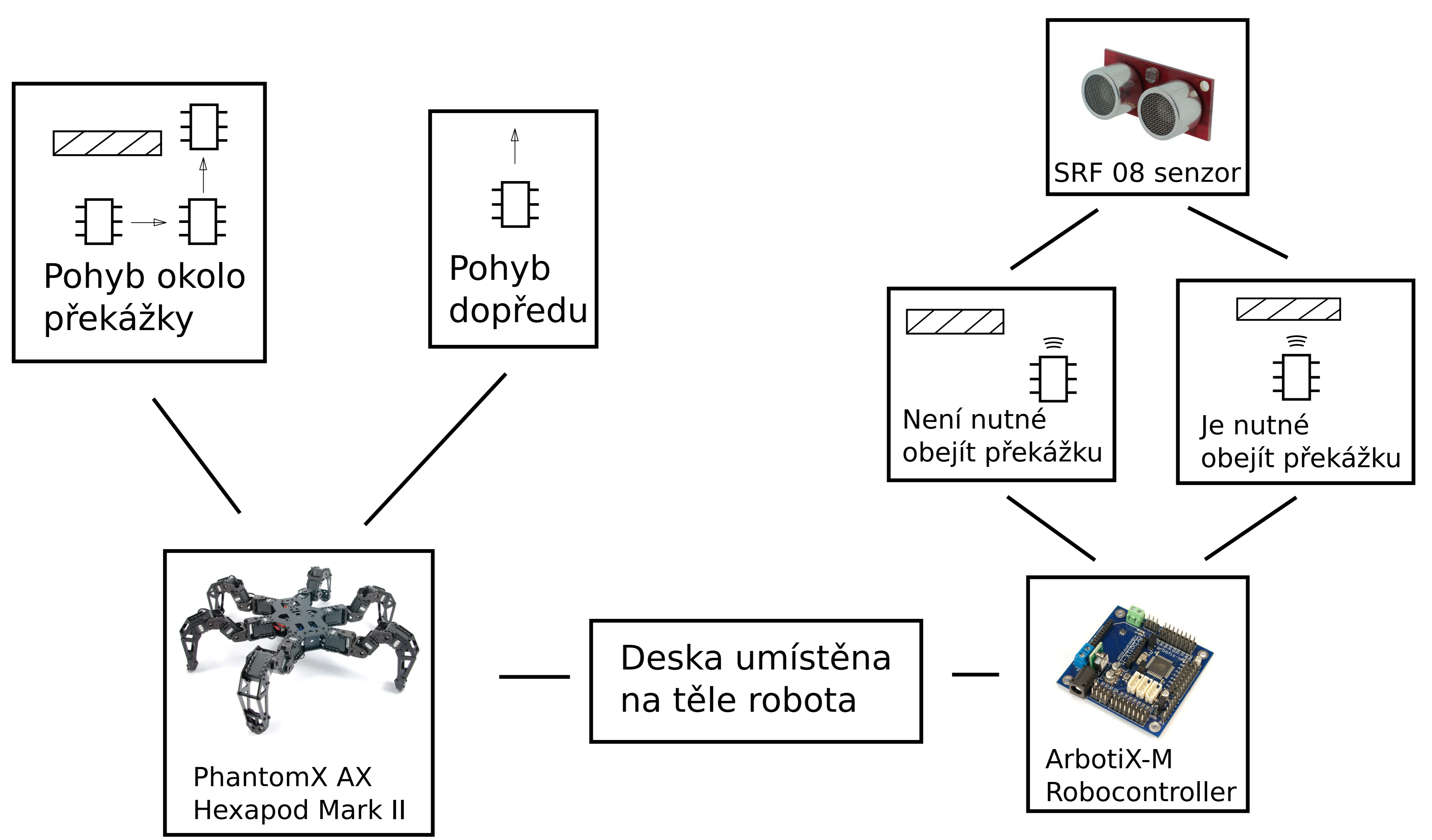


Excel@FIT 2016 Řízení robota typu hexapod

Implementace pohybu hexapoda pomocí inverzní kinematiky a jeho orientace s pomocí senzorů

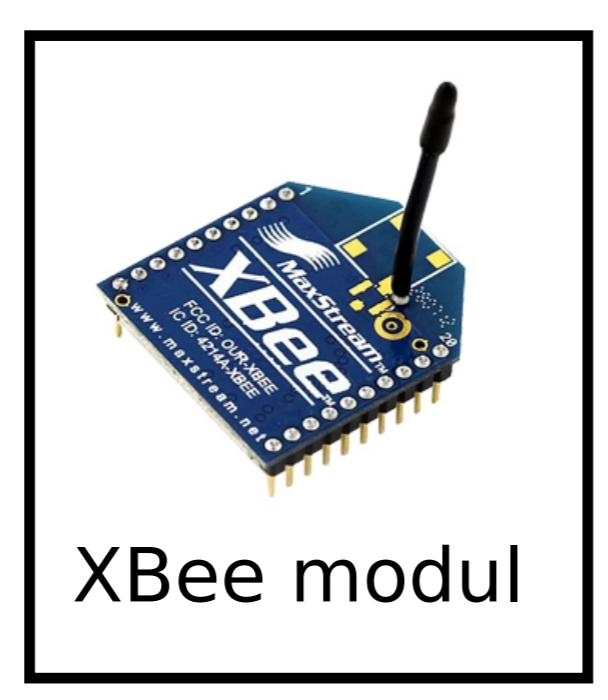


ArbotiX Commander

Hexapoda je možné ovládat pomocí kontroleru je ale schopen i samostatné chůze a orientovat se podle senzorů

XBee umístěn na desce

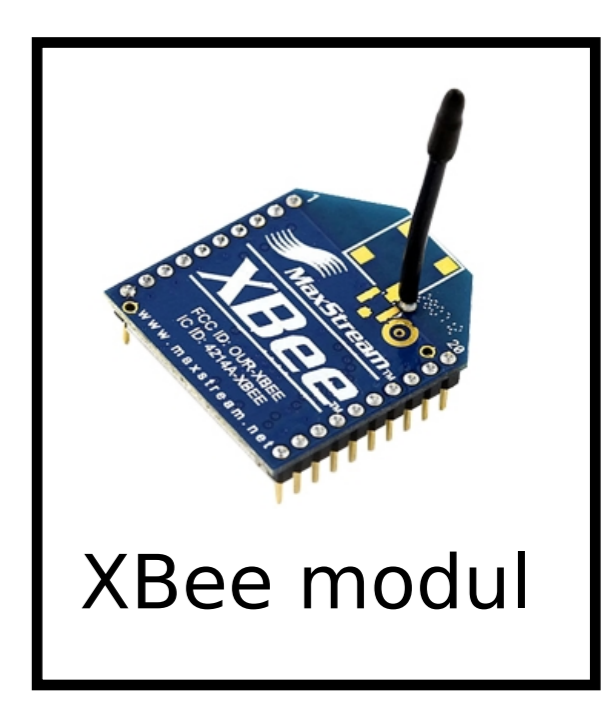
XBee umístěn na ovladači



XBee modul



Bezdrátový přenos



XBee modul