Hexapod (šestinohý robot)

Hexapod je typ robotického systému, který má šest nohou. Nohy se skládají z více článků, které jsou spojeny klouby, což mu umožnuje se pohybovat po náročném terénu a jakkoliv se polohovat. Natočení každého kloubu se počítá pomocí inverzní kinematiky, podle toho, kde se má zrovna nacházet koncový bod nohy.

Tento robot má celkem 18 serv. Je poháněn mikropočítačem Raspberry Pi a napájen z LiPo akumulátoru. Ovládání je zajištěno pomocí webového rozhraní, na které je možné se připojit přes síť Wi-Fi, kterou sám vysílá.

SOČ 2023

Třída: D3.P
Jméno: Matěj Vaniš
Vedoucí: Miroslav Kašpar