

Návrh a realizace šestinožého robota (hexapoda) na dálkové ovládnání

Popis: Robotický hexapod řízený pomocí mikropočítače Raspberry Pi 4B.

Je schopný chůze v jakémkoliv směru nezávisle na natočení a otáčení kolem své osy na místě i při chůzi.

Ovládnání je zajištěno webovou aplikací, která je hostovaná na vlatní síti Wi-Fi.



SOČ 2024

Třída:

D4

Jméno:

Matěj Vaniš