

A QUADRUPED ROBOT

RANIS

SELBST DESIGNE UND GEDRUCKTE
3D-KOMPONENTEN

BERECHNUNG DER BEWEGUNGSABLÄUFE
DURCH INVERSE KINEMATICS UND EIN
MECHANISCHES LINKAGE SYSTEM

BALANCING DURCH
GLEICHGEWICHTSSENSORIK

TECHNISCHE SPEZIFIKATIONEN:

- 12x AX-12+ DYNAMIXEL MOTOREN
- RASPBERRY PI
- IMU
- FUSION 360
- BAMBULAB 3D DRUCK

