

# Experimentální čtyřnohý kráčejíci robot



**Apollo ID:** 22461  
**Datum:** 22.4.2006  
**Typ produktu:** G - funkční vzorek  
**Autoři:** Ing. R. Grepl, PhD.

## Popis a technické parametry

Experimentální kráčejíci robot je vybaven 12-ti servopohony řízenými PWM. Konstrukce je vyrobena z odlehčených duralových profilů. Řízení jednotlivých pohonů je realizováno mikroprocesorem Atmel AVR. Robot lze řídit dálkově z nadřazeného počítače PC, komunikace probíhá přes Bluetooth rozhraní. Autonomní chůze robotu po rovinném terénu je řízena umělou neuronovou sítí implementovanou v mikroprocesorové řídicí jednotce. Funkční vzorek slouží pro ověřování kinematických, dynamických a komplexních simulačních a řídicích modelů.

## Vazba na projekt

MSM0021630518 Simulační modelování mechatronických soustav

## Umístění

ÚMTMB, FSI, A2/619

**Kontaktní osoba**  
Ing. R. Grepl, PhD.

---

Ing. Robert Grepl, Ph.D.