



六足运动模式



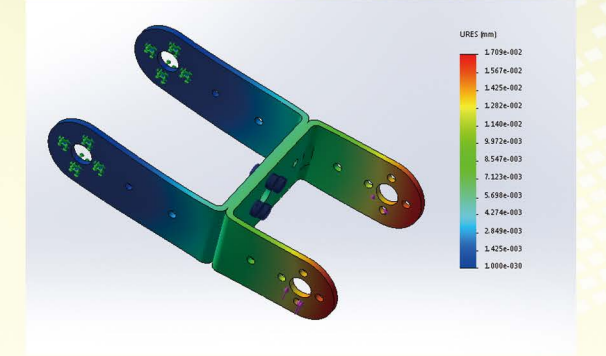
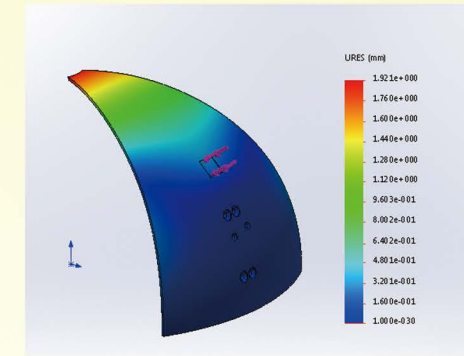
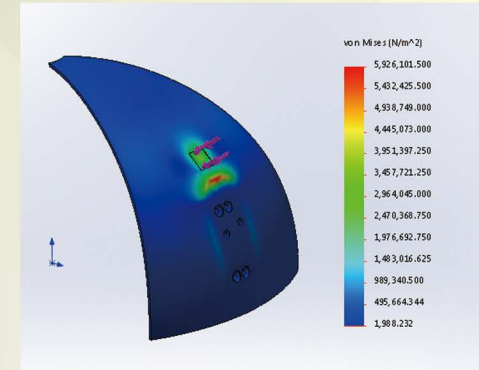
球形运动模式

本作品是在六足与球形机器人结构特点的基础上进行创新，开发出的新型六足机器人。

其有**两种**运动模式，六足模式与球形模式，在不同的环境分别采用两种模式，以增强其环境适应能力。

在平缓地形采用**球形模式**，以增加运动速度，并降低功耗。

在崎岖地形采用**六足模式**，以保证其在复杂地形的行进能力。



我们对该机器人的重要部件都进行了仿真分析，以验证其性能满足所需，外壳采用的ABS材料3d打印制造而成，整机结构基本采用铝制构件，保证其强度性能。



运用领域：我们提出的是一种新型机器人的概念，为以后机器人的发展提供新的思路，作为开发的模版。在二次开发的基础上可以作为探测侦查机器人、探险救援机器人等等。