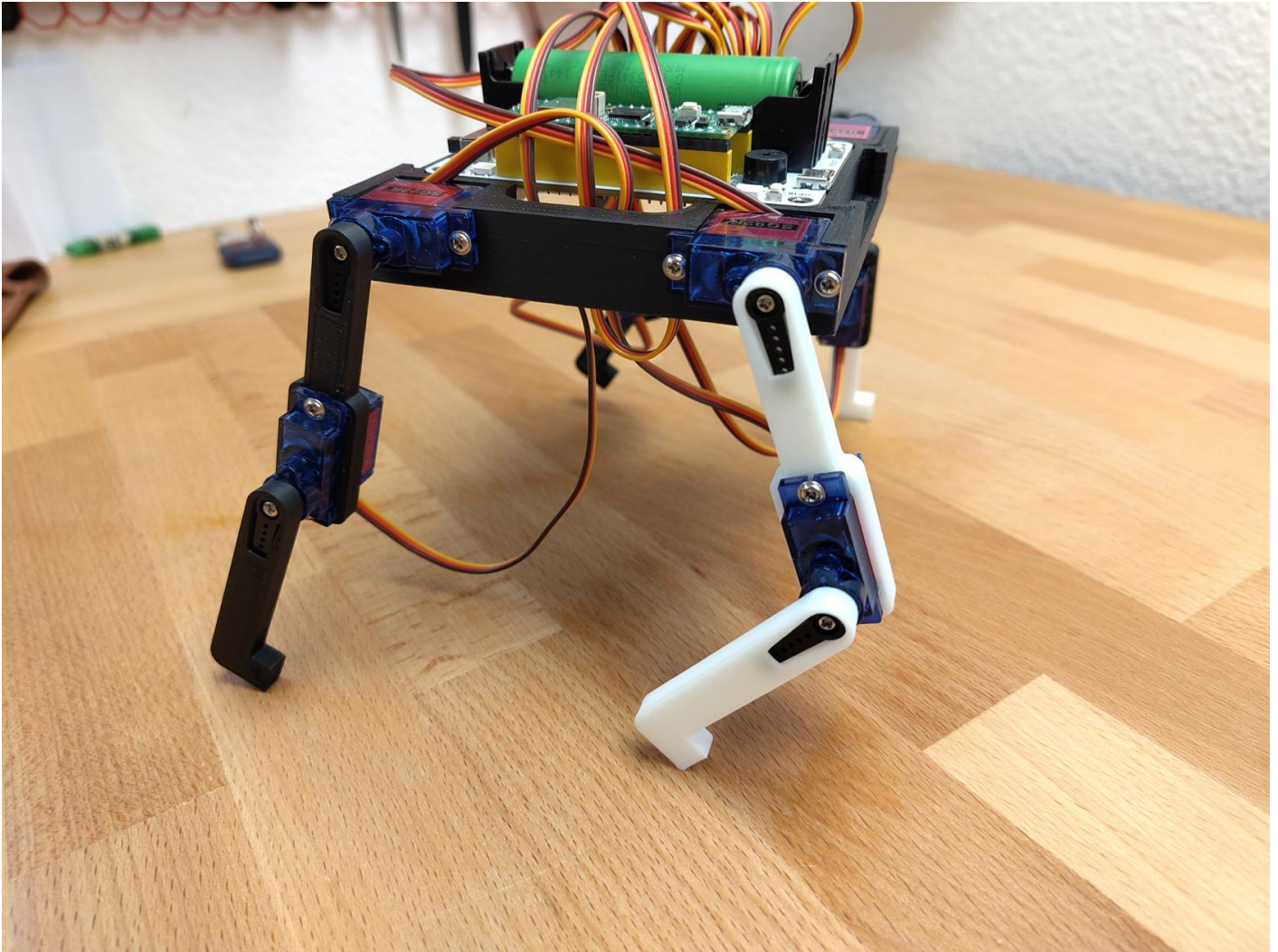


Zusammenbau von Walky

- [Der komplette Walky](#)

Der komplette Walky

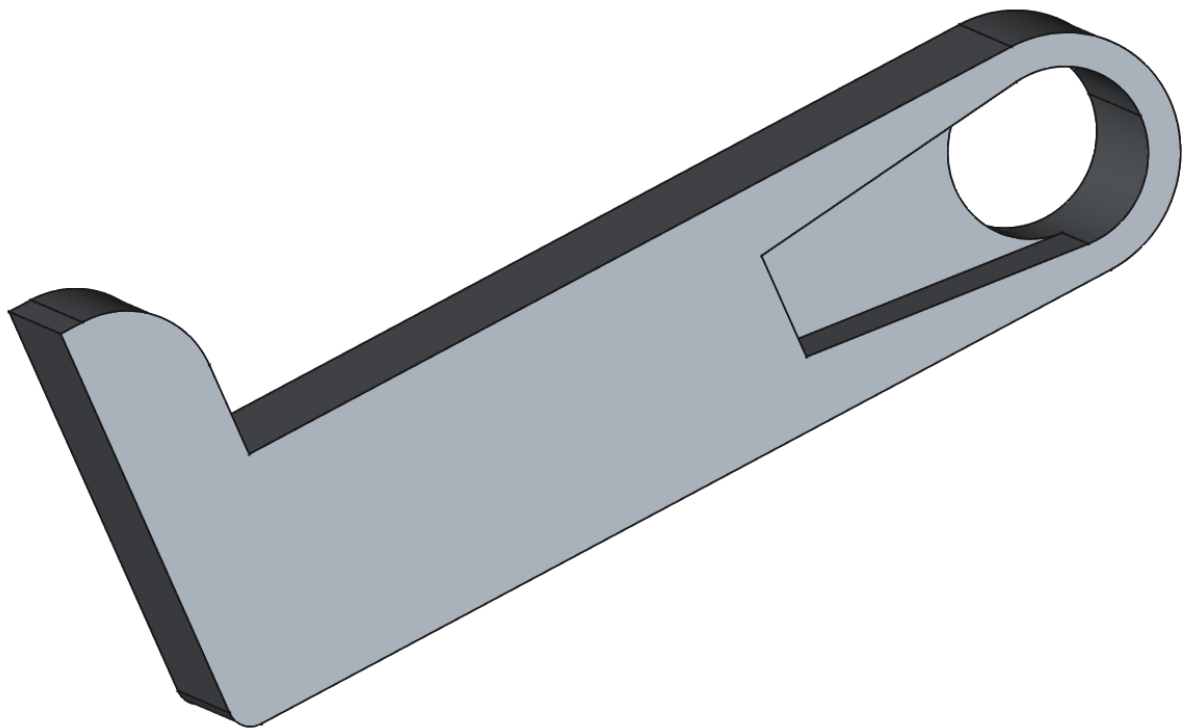
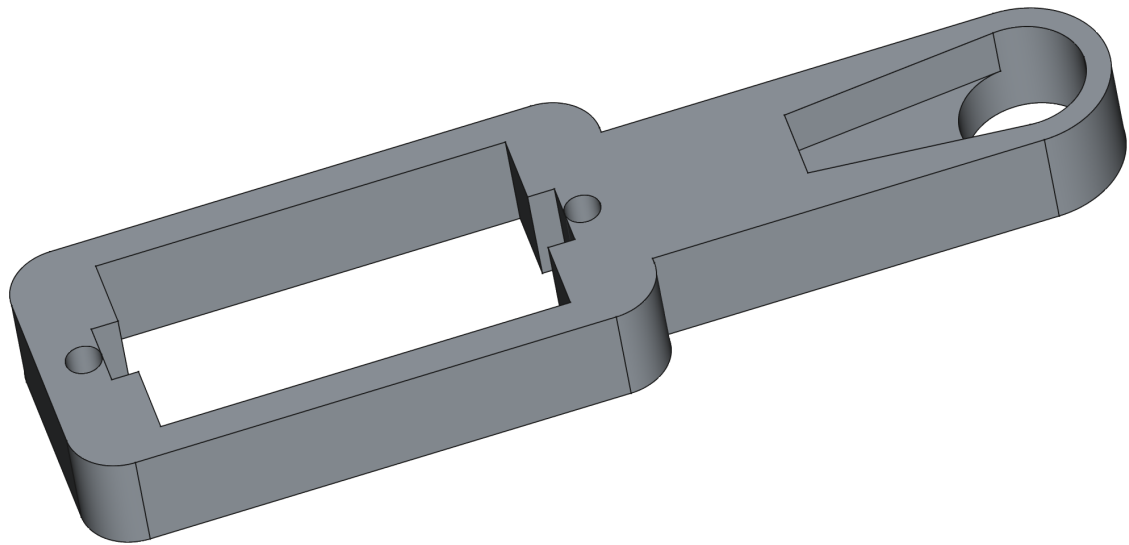
Komplett zusammengebaut sieht Walky so aus:



Der Prototype des Bewegungsablaufs sieht so aus:

Der Code für Walky in der `robotlibrary` ist in einer sehr rudimentären Version.

1 Zusammenbau der Beine



2 Beine am Gehäuse befestigen

3 Anschlüsse und Software