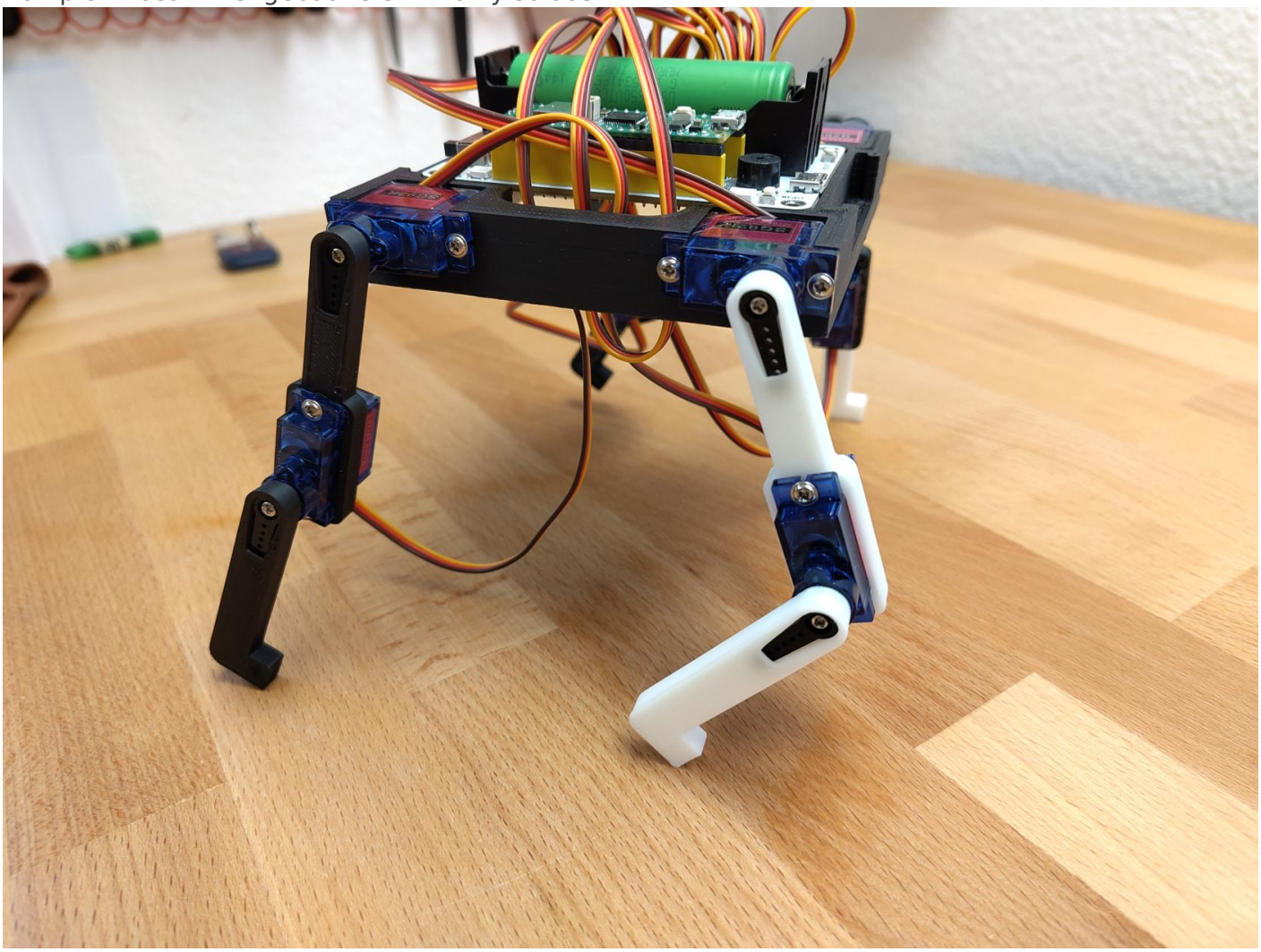
Der komplette Walky

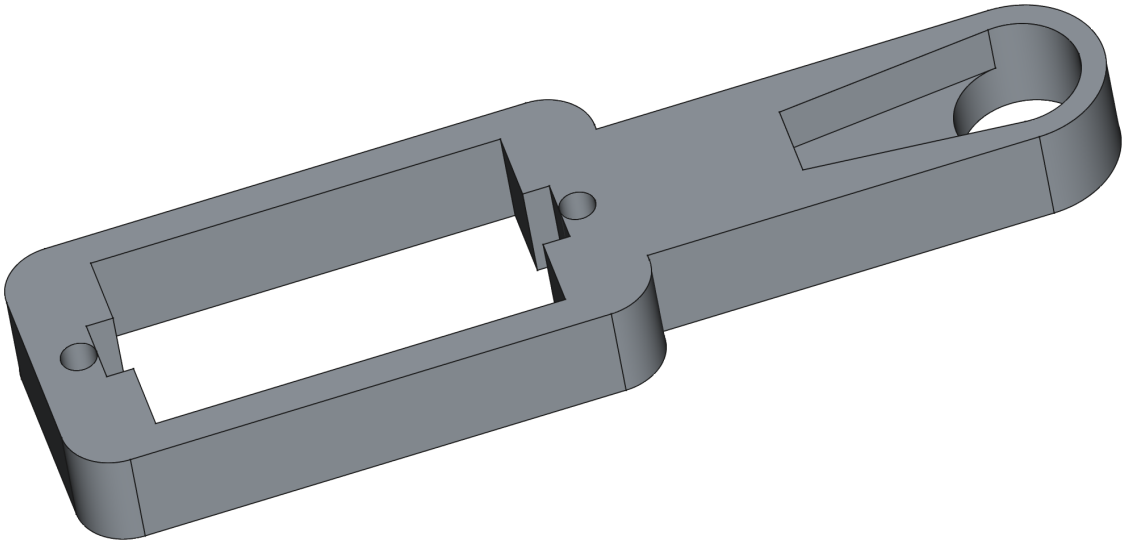
Komplett zusammengebaut sieht Walky so aus:

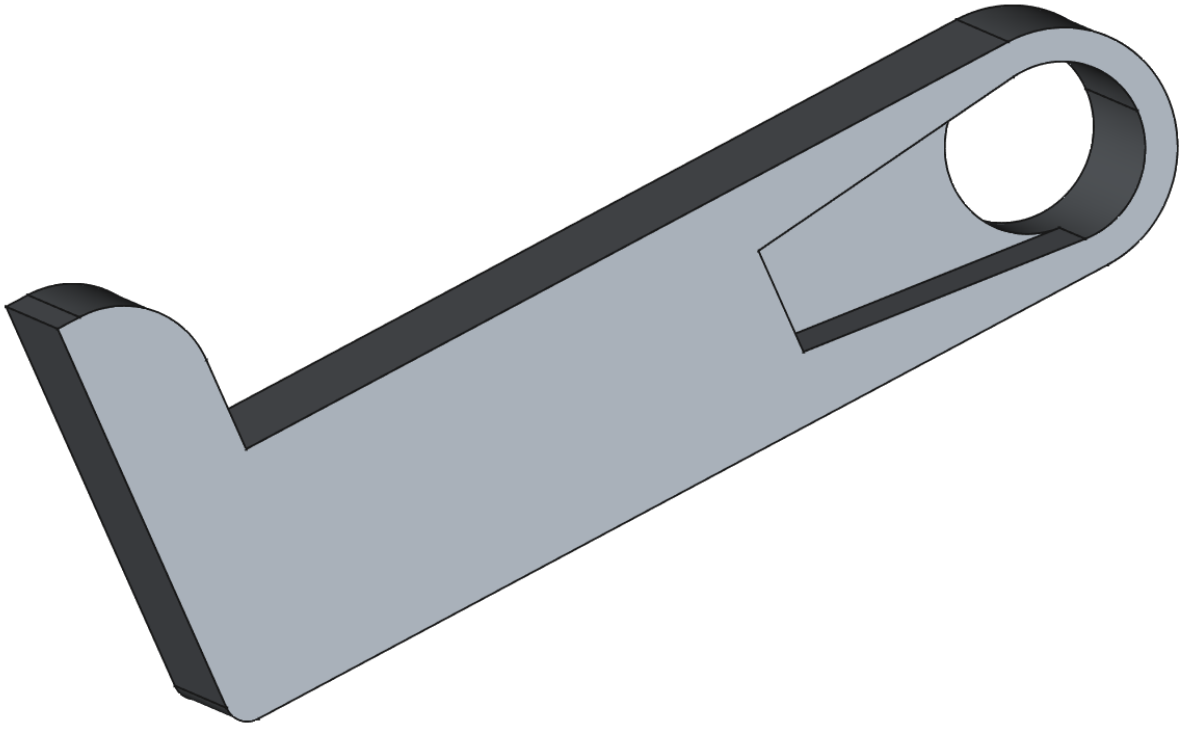


Der Prototype des Bewegunsablaufs sieht so aus:

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

Revision #4
Created 2024-12-27 13:54:36 UTC by Marcus Jacobs
Updated 2026-02-17 10:32:03 UTC by Marcus Jacobs