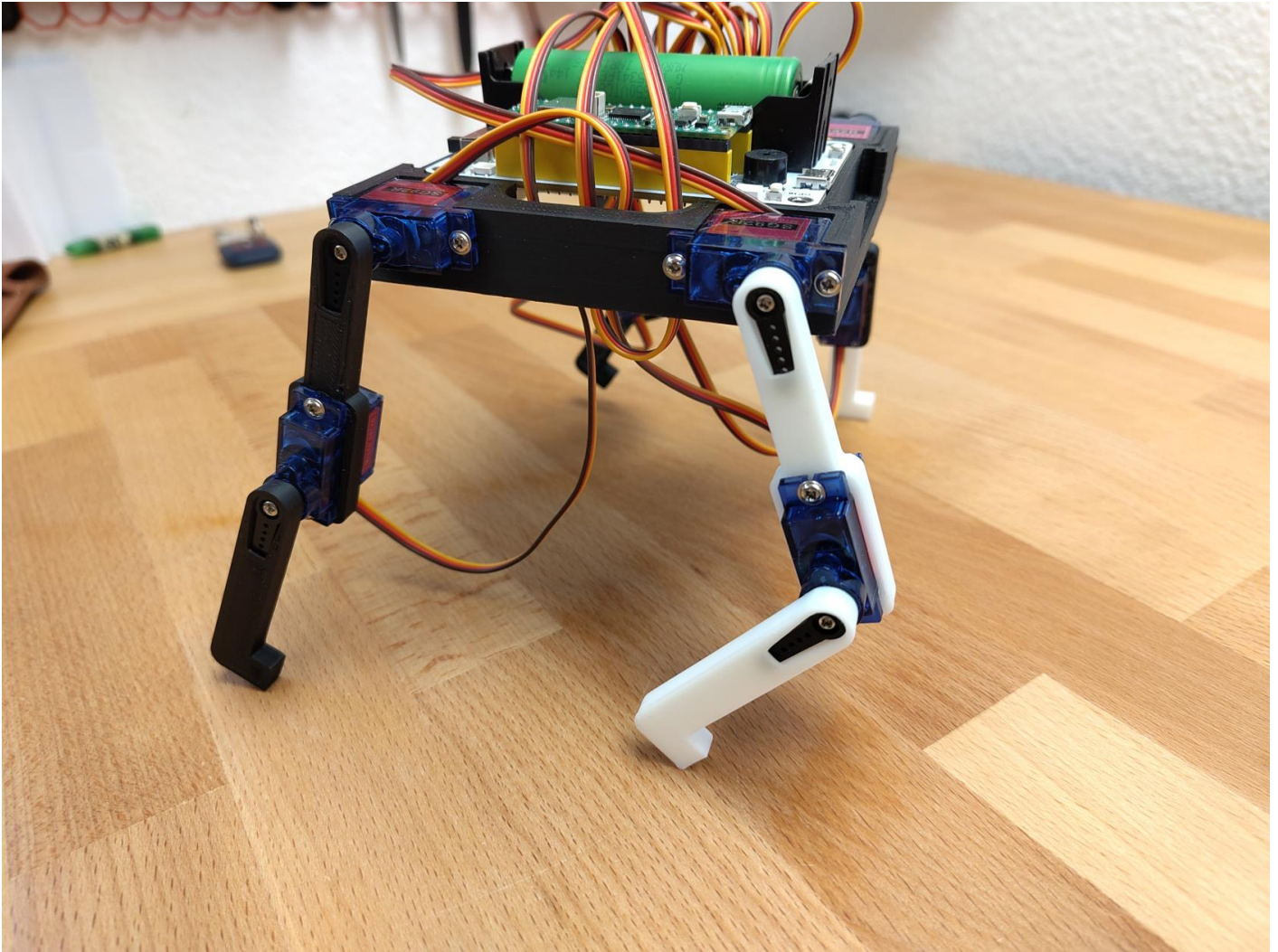


Der komplette Walky

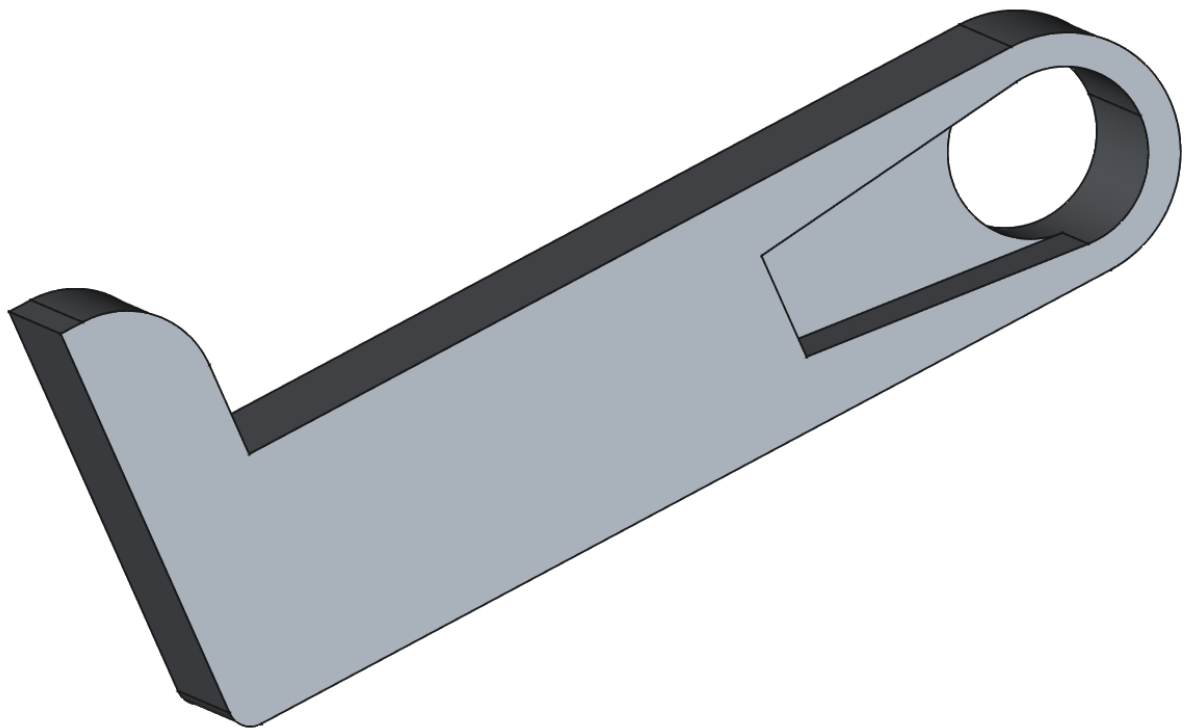
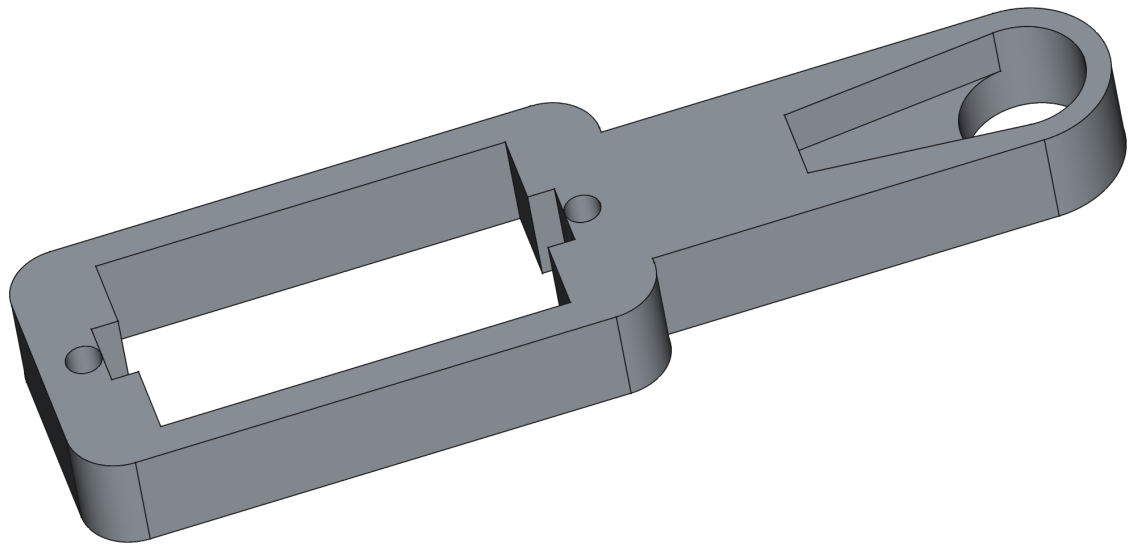
Komplett zusammengebaut sieht Walky so aus:



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

Revision #4

Created 27 December 2024 13:54:36 by Marcus Jacobs

Updated 17 February 2026 10:32:03 by Marcus Jacobs