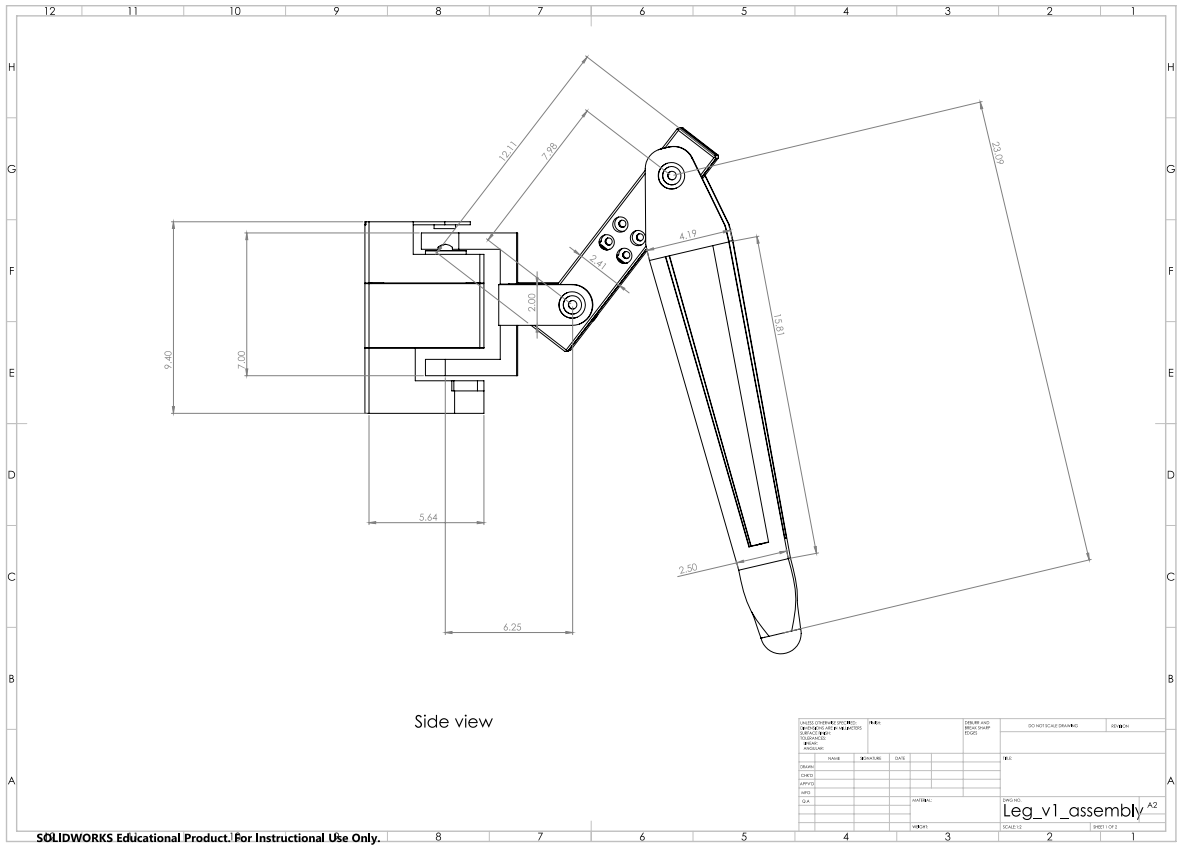
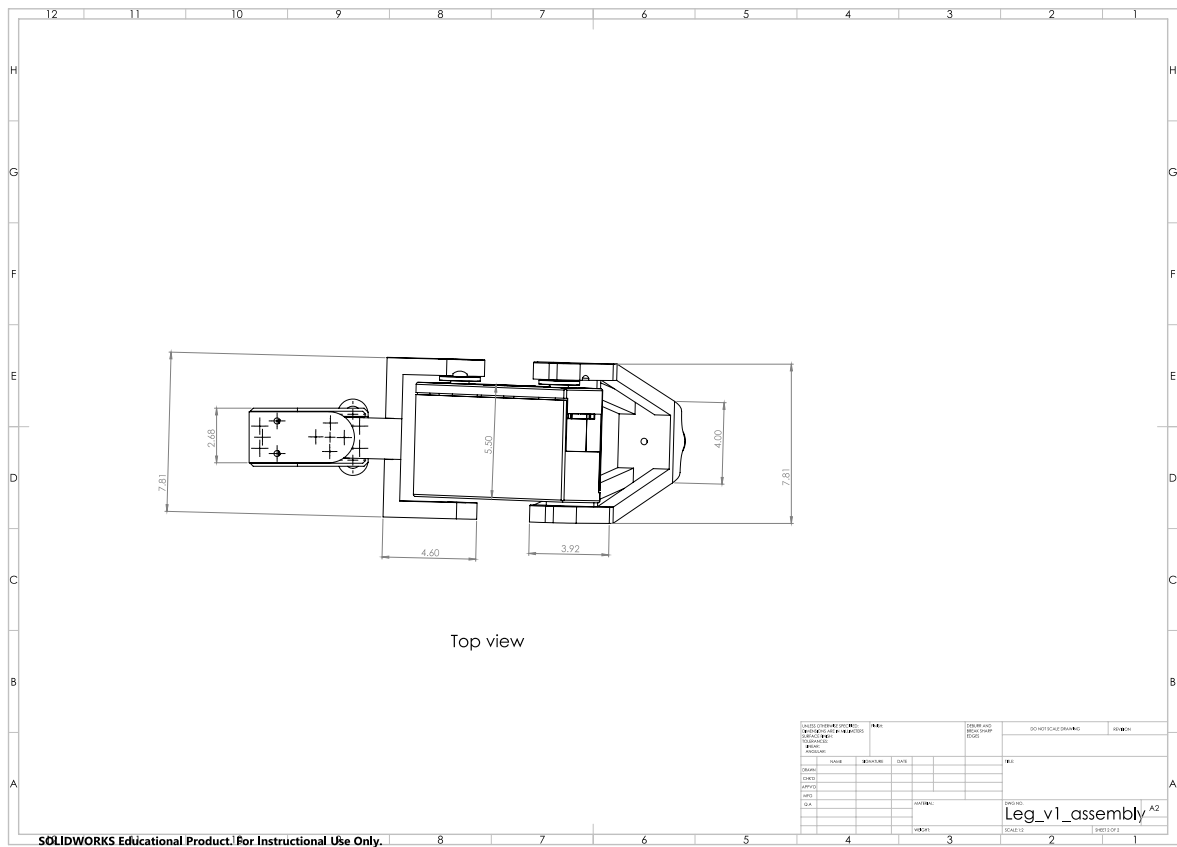


Dokumentacja mechaniczna odnóży robota typu „hexapod”

1. Wersja pierwsza

1.1. Szkic

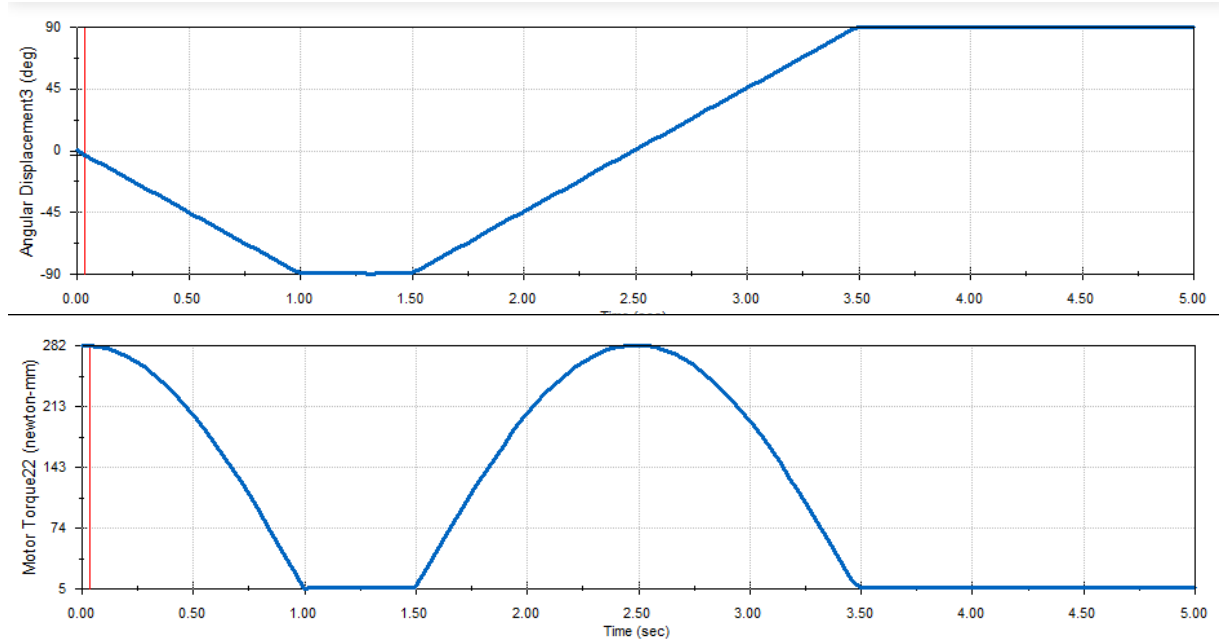




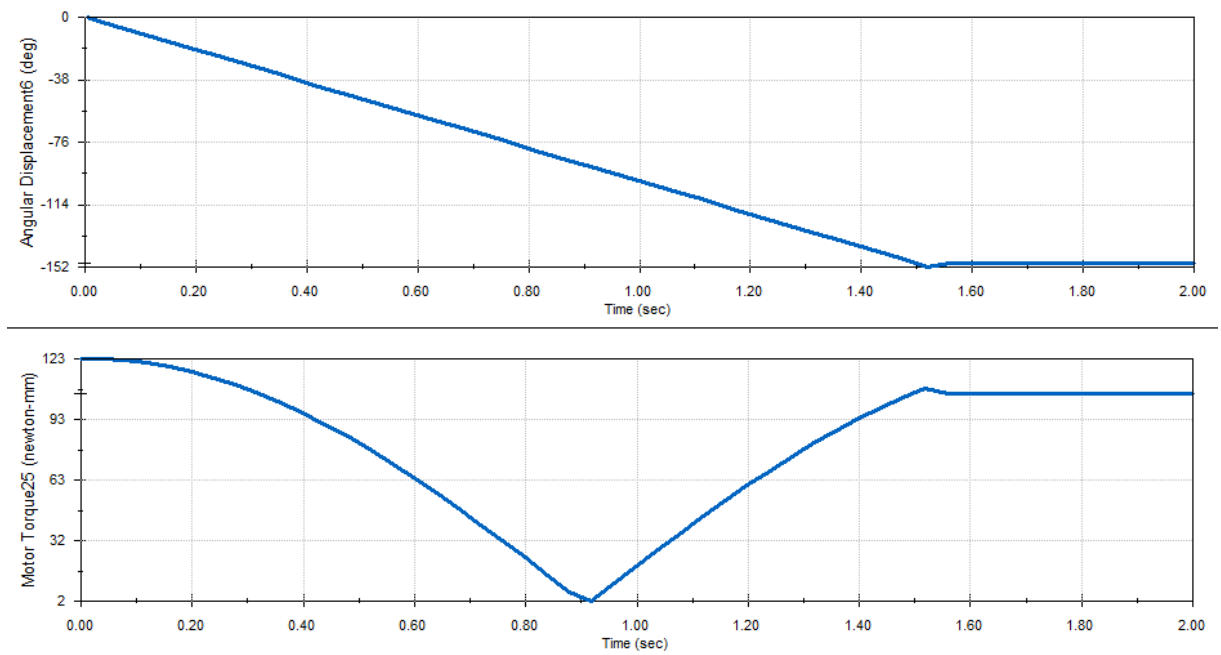
1.2. Symulacja

Do symulacji wykorzystano materiał ABS jako zamiennik PLA użytego w realnym modelu.

1.2.1. Joint B

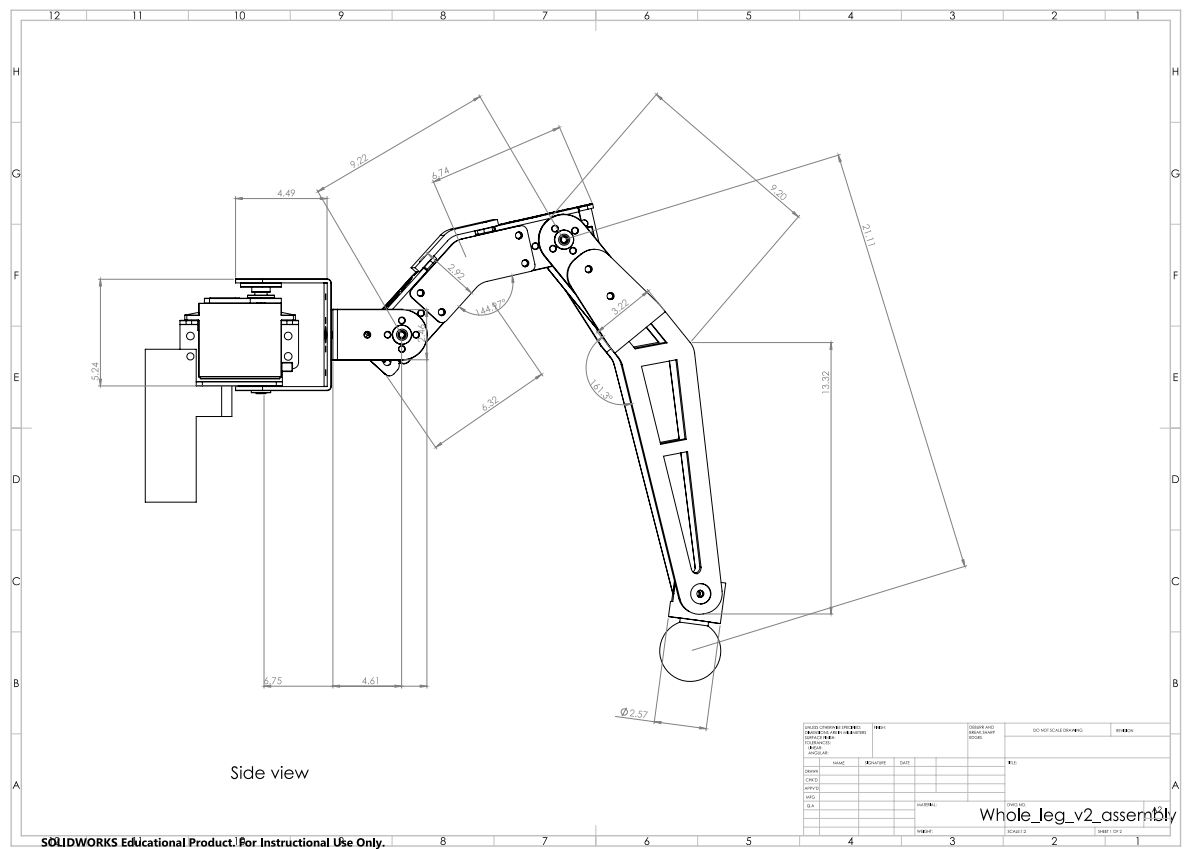


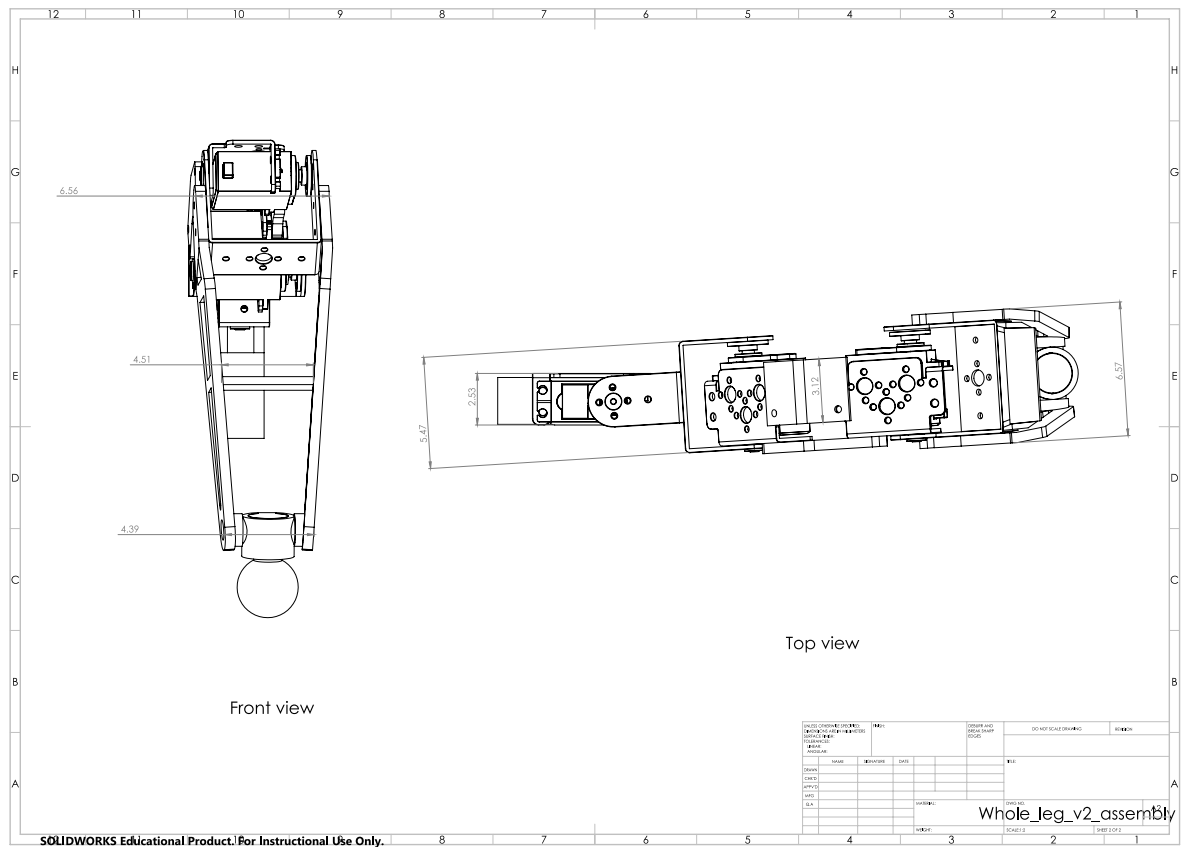
1.2.2. Joint C



2. Wersja druga

2.1. Szkic





3. Wersja trzecia

3.1. Szkic

