Etat de l’art des robots quadrupèdes avec équilibre constant :

* Le robot Spot, un robot avec les coudes des pattes tourné vers l’arrière. Capacité de galopé/ marcher/monter/descendre/bousculer sans tombé ou trébucher. Equilibre parfait du robot dans toute situation d’utilisation.
  + Créateur : Boston Dynamics (<https://www.youtube.com/watch?v=M8YjvHYbZ9w>)
* Le robot Big Dog, a trois membres pour les pattes avant comme arrière. Capacité de marche/monter/descendre/bousculer // Marche rapide en temps normal (pluie ou soleil) marche ralenti dans la neige mais totalement possible. Le robot se rattrape lors de passage sur zone glissante ou descente ardue et /ou glissante.
  + Créateur : Boston Dynamics
  + Phases de tests : capacité de saut et de galoper en cours de test. La démarche et la vitesse de marche est encore en cours d’amélioration.
  + (<http://www.bostondynamics.com/robot_bigdog.html>)
* Le robot WildCat, un robot spécialisé sur la course et le galop. Capacité à courir près des 30Km/h.
  + Créateur : Boston Dynamics.

(<https://www.youtube.com/watch?v=wE3fmFTtP9g>)

* Le *Massachussets Institute of Technology* a créé un robot coureur quadrupède pouvant galoper vers les 8 Km/h et sauter par-dessus des obstacles jusqu’à 40 centimètres.
* Le SweetieBotProject vise à créer un robot quadripède ressemblant à un poney. Il s’agit d’un projet amateur basé sur le crowdfunding, il est encore en développement, le troisième prototype est en phase de montage.
  + ( <https://www.patreon.com/sweetiebot> )

La marche des robots : <https://vieartificielle.com/marche-du-robot-humanoides-hexapodes>