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
* 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.
* Le robot WildCat, un robot spécialiser sur la course et le galop. Capacité de courir près des 30Km/h.
  + Créateur : Boston Dynamics.
* Massachussets Institute of Technology ont créé un robot coureur quadrupède pouvant galoper vers les 8 Km/h et sauter par-dessus des obstacles de possiblement 40 centimètres.
  + Créateur : Massachussets Institute of Technology
* Le robot Poney est un robot en déplacement quasi-statique très avancé au niveau des mouvements des jambes et des articulations. Il peut marcher et en toujours en phases de tests.

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