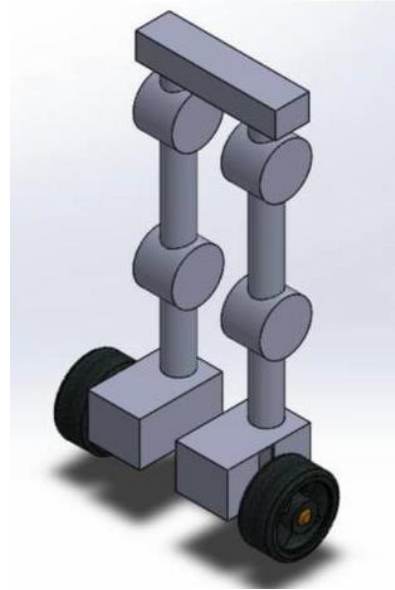


## Requirement analysis

روبوت بشري مع حركة بشرية للذراعين وحركة مشي للقدمين مبنية على حركة العجلات مع نظام تحكم رجعي للتوازن ونظام خاص بالرؤيا بالحاسب الالى ونظام محادثة الية مبنى على التعلم العميق والشبكات العصبية مع نظام لتغير نوع المحادثات ونظام لإيقافه عن بعد في حاله الطوارئ

## Design

تصميم أرجل الروبوت والأماكن المناسبة للكفر



## Testing

نقوم بوضع الكفر المثبت على أرجل الروبوت على الأسطوانة التي تحاكي الأراضي المستوية وذو العقبات

