

# 목 차

## I . 서론

1. 연구의 목적	1p
2. 연구의 방향	
1) 6족 보행로봇 특징 확인	3p
2) 보행 방식 비교 특성	4p
3. 제작 방법	
1) 필요 부품 구매 및 프레임 제작	6p
2) Hardware 제작 방법	8p
3) Software 제작 방법	9p

## II . 사용 부품

1. Nucleo STM32f103 MCU	
1) 부품 소개 및 특성	10p
2. 서보모터(SG-90)	
1) 부품 소개 및 특성	15p
3. BlueTooth module(HC-06)	
1) 부품 소개 및 특성	17p

## III . 제작 과정

1. Hardware	
1) 제작 설계도	19p
2) 하드웨어 완성	22p
2. 메커니즘	
1) 1족 제어 전진	23p

2) 3축 제어 전진 -----	25p
3) 좌회전, 우회전 -----	27p

### 3. Software

1) Code 알고리즘 -----	30p
2) 주 코드 설명 -----	34p

## IV. 결론 및 고찰

1. 결론 분석 -----	41p
2. 고찰 -----	52p

참고 문헌 -----	53p
-------------	-----

## 부 록

1. 전체 소스 코드 -----	55p
-------------------	-----