Die Beine des Roboters sind robust und widerstandsfähig konstruiert, mit optimierter Druckorientierung für mehr Stabilität. Leistungsstarke Servomotoren mit 40 kg/cm Drehmoment ermöglichen eine präzise Bewegung. Weiche Gummifüße sorgen für besseren Halt auf verschiedenen Oberflächen.

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Evolution der Beine