Um Kurven zu gehen, werden die Punkte der Gehbewegung der Vorderbeine um den Winkel α um die Y-Achse gedreht. Dies geschieht in Echtzeit auf dem Jetson Nano, indem für jeden Punkt neue X- und Z-Koordinaten berechnet werden. Der Winkel der Vorderbeine variiert je nach Kurve, wodurch SCOUT in die gewünschte Richtung läuft.

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