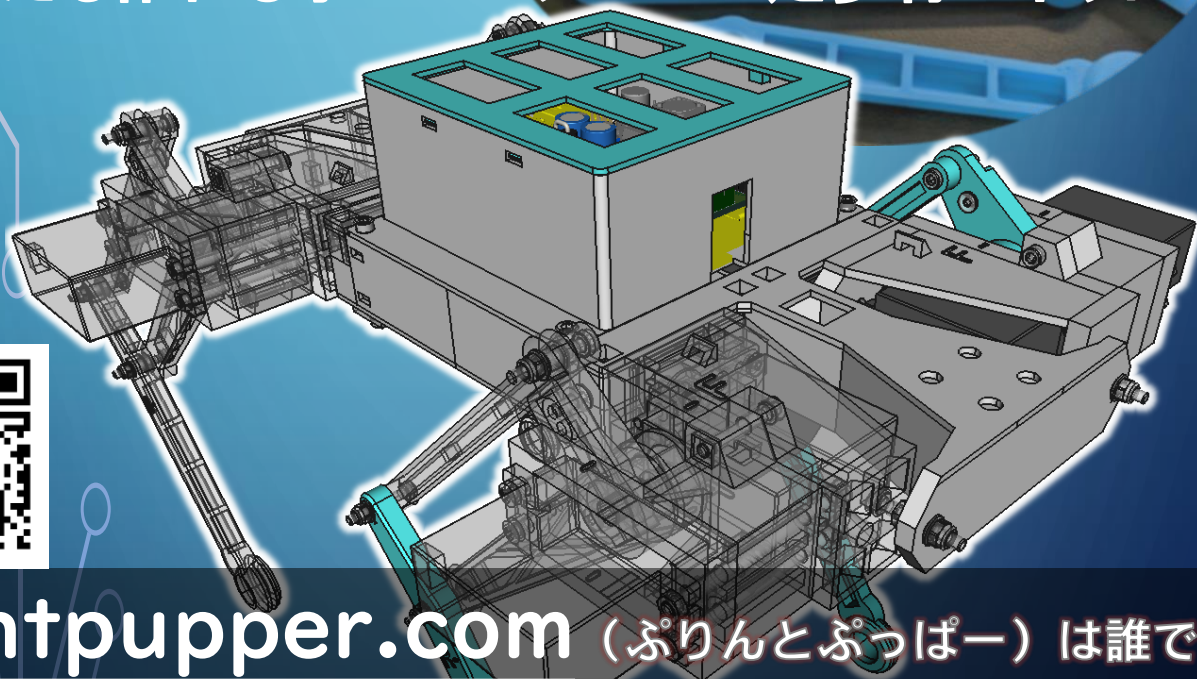


前の胴体を取り付けて、まとめて固定します。
前後胴体パーツに区別はありません。

あなたも作れるオープンソース四足歩行ロボット



printpupper.com（ぷりんとぷっぱー）は誰でも作れるオープンソースの四足歩行ロボットです。スタンフォード大学の開発したPupperを元に、より安価に簡単に作れるよう再設計しました。3DプリンターとAmazonで買える部品だけで12自由度の本格四足ロボを作れます。設計Git公開です。30分連続の歩行動作デモ、キットの実費配布を予定。組立手順を詳細に説明した動画を公開しています。