Españòl

Caminar:

-El Motor de accionamiento principal (M1) se convierte los engranajes en una caja de engranajes de reducción de la velocidad, y el aumento de la fuerza de rotación.

-La Última marcha (G1) en la caja de cambios es más larga que el resto y gira (R1) la principales engranajes de accionamiento (G2).

-Los Principales engranajes de accionamiento (G1) giran la parte inferior de la palanca de accionamiento principal (L1), mientras que la parte superior está restringido al movimiento vertical.

-Los Principales gira la palanca de accionamiento (L1) (R2) de la central 6 direccional junta universal (J1).

En este punto, el dispositivo se divide en 2 mecanismos separados. Un mecanismo se copia 3 veces para afectar a 3 de las patas (A) (cada otro), y el otro mecanismo afecta a los otros 3 piernas (B).

Mecanismo de "A" por 3 patas

"X" movimiento del eje

-Los 6 gira centrales direccionales junta universal (J1) (R2) un extremo de la palanca de piernas horizontal principal (L2A), que pivota sobre una junta universal (J2A) muy similar a una "sierra-mar" haciendo que el extremo de la palanca para girar (R3) en la dirección opuesta de (R2).

-Este Rota (R3A) el principio de la palanca de pata vertical (L3A) que pivota gran parte como un "sube y el mar" en la pequeña palanca horizontal (L4A) haciendo que la parte inferior, o el pie, o la palanca de pata vertical (L3A) para dirección inversa, y rotar (R4A) en la misma dirección que (R2).

\*\* Es importante tener en cuenta que, aunque las direcciones de (R2) y (R4A) son los mismos, que son compensados ​​por medio de una rotación.

"Z" movimiento del eje

-Si El giro de las centrales 6 junta universal (J1) cambios de dirección (ver girando a continuación) para (P2), los principales pivotes palanca horizontal pierna (L2A) en junta universal (J2A) como un "remo en un bote de remos".

-Esto Hace que toda la palanca de pata vertical (L3A) para girar (P4A).

\*\* Es importante tener en cuenta que, aunque las direcciones de (P2) y (P4A) son los mismos, que son compensados ​​por medio de una rotación.

El movimiento de caminar en la dirección "X", y en la dirección "Z" se suman para producir un movimiento en el pie de la palanca de piernas vertical (L3A) que está siempre en la misma dirección de rotación que el 6 junta universal direccional central de (J1), y siempre se compensa por medio de una rotación.

(La rotación de (J1) puede pivotar 360 grados por medio del mecanismo de giro se discute a continuación)

Mecanismo "B" durante 3 patas

"X" movimiento del eje

-Los 6 gira centrales direccionales junta universal (J1) (R2) un punto de pivote hacia el centro de la palanca principal pata horizontal (L2B) que pivota en un extremo en una junta universal (J2B) haciendo que el extremo oppsite para girar (R3B) de manera similar a (R2).

-Este Gira la sección media de la palanca de piernas vertical (L3B) que pivota en su parte superior en la pequeña palanca de piernas horizontal (L4B) causando que la parte inferior o "pie" de la palanca de pata vertical (L3B) para girar (R4B) de manera similar a ( R2).

\*\* Los 3 las principales palancas pata horizontal (L2B) comparten un espacio central donde todos cruzan el punto central de la máquina. Puesto que no todos pueden ocupar el mismo espacio las principales palancas de las piernas horizontales (L2B) contienen una sección curva (C1) que les permite "sacacorchos alrededor de sí dejando espacio suficiente para producir los movimientos necesarios para caminar.

"Y" movimiento del eje

-Si El giro de las centrales 6 junta universal (J1) cambios de dirección (ver girando a continuación) para (P2) toda la palanca de piernas horizontal principal (L2B) se comporta "como una escoba barriendo". Un extremo de los principales pivotes palanca horizontal pierna (L2B) sobre la junta universal (J2B) y el extremo opuesto gira de manera similar a (P2).

-Esto Hace que toda la palanca de piernas horizontal (L3B) para girar (P4B)

\*\* Se requiere un conjunto extra (J3) en un extremo de la pequeña palanca de piernas horizontal (L4B) debido a que su punto de pivote fijo no está en el mismo eje vertical como las principales palancas horizontales de la pierna (L2B) punto de giro (J2B)

El movimiento de caminar en la dirección "X", y en la dirección "Z" se suman para producir un movimiento en el pie de la palanca de piernas vertical (L3B) que está siempre en la misma dirección de rotación que el 6 junta universal direccional central de (J1), y coincide con su posición de giro.

(La rotación de (J1) puede pivotar 360 grados por medio del mecanismo de giro se discute a continuación)

Girar:

-Para Cambiar caminando dirección de las piernas 6 junta universal direccional central (J1) debe cambiar su dirección de rotación. Esto se realiza mediante la rotación (R5) toda la sección de la parte superior central de la máquina (T1).

-La Parte superior central de la máquina está conectada a la sección outter (T2) por una pelota grande de bolas (J6) que va alrededor del perímetro de la sección superior central (T1) que permite que gire.

-vehículos (M2) gira marchas en una caja de cambios para reducir la velocidad y aumentar la fuerza. El último engranaje (G3) se apoya en la sección superior central (T1).

-La De engranajes (G3) gira contra un gran engranaje dentado interno que está conectado a la sección de outter (T2).

-Esta Gira toda la sección superior central (T1).

\*\* Toda la electrónica (baterías, control de radio, etc se montan en la sección superior central (T1) para evitar que los cables de tener que cruzar la gran cojinete de bolas (J6) por lo que pueden girar de forma indefinida.

Ingles

To Walk:

-The main drive motor (M1) turns the gears in a gear box reducing the speed, and increasing the rotational force.

-The last gear (G1) in the gearbox is longer than the rest and rotates (R1) the main drive gears (G2).

-The main drive gears (G1) rotate the bottom of the Main drive lever (L1) while the top is restricted to vertical movement.

-The main drive lever (L1) rotates (R2) the central 6 directional Universal joint (J1).

At this point the device splits into 2 separate mechanisms. One mechanism is copied 3 times to affect 3 of the legs (A) (every other one), and the other mechanism affects the other 3 legs (B).

Mechanism "A" for 3 legs

"X" axis motion

-The central 6 directional universal joint (J1) rotates (R2) one end of the main horizontal leg lever (L2A) which pivots on a universal joint (J2A) much like a "sea-saw" causing the end of the lever to rotate (R3) in the opposite direction of (R2).

-This Rotates (R3A) the top of the vertical leg lever (L3A) which pivots much like a "sea-saw" on the small horizontal lever (L4A) causing the bottom, or foot, or the vertical leg lever (L3A) to reverse direction, and rotate (R4A) in the same direction as (R2).

\*\*It is important to note that although the directions of (R2) and (R4A) are the same, they are offset by half of one rotation.

"Z" axis motion

-If the rotation of the central 6 directional universal joint (J1) changes (see turning below) to (P2), the main horizontal leg lever (L2A) pivots on universal joint (J2A) like an "oar in a rowboat".

-This causes the entire vertical leg lever (L3A) to rotate (P4A).

\*\*It is important to note that although the directions of (P2) and (P4A) are the same, they are offset by half of one rotation.

The walking motion in the "X" direction, and in the "Z" direction add together to produce a motion at the foot of the vertical leg lever (L3A) that is always in the same direction of rotation as the central 6 directional universal joint (J1), and is always offset by half of one rotation.

(The rotation of (J1) can pivot 360 degrees by way of the turning mechanism discussed below)

Mechanism "B" for 3 legs

"X" axis motion

-The central 6 directional universal joint (J1) rotates (R2) a pivot point toward the middle of the main horizontal leg lever (L2B) which pivots at one end on a universal joint (J2B) causing the oppsite end to rotate (R3B) similarly to (R2).

-This rotates the midsection of the vertical leg lever (L3B) which pivots at its top on the small horizontal leg lever (L4B) causing the bottom or "foot" of the vertical leg lever (L3B) to rotate (R4B) similarly to (R2).

\*\*The 3 the main horizontal leg levers (L2B) share a central space where they all cross the centerpoint of the machine. Since they cannot all occupy the same space the main horizontal leg levers (L2B) contain a curved section (C1) that allows them to "corkscrew around eachother leaving enough space to produce the necessary movements for walking.

"Y" axis motion

-If the rotation of the central 6 directional universal joint (J1) changes (see turning below) to (P2) the entire main horizontal leg lever (L2B) behaves much "like a sweeping broom". One end of the main horizontal leg lever (L2B) pivots on the universal joint (J2B) and the opposite end rotates similarly to (P2).

-This causes the entire horizontal leg lever (L3B) to rotate (P4B)

\*\*An extra joint (J3) is required in one end of the small horizontal leg lever (L4B) because its stationary pivot point is not on the same vertical axis as the main horizontal leg levers (L2B) pivot point (J2B)

The walking motion in the "X" direction, and in the "Z" direction add together to produce a motion at the foot of the vertical leg lever (L3B) that is always in the same direction of rotation as the central 6 directional universal joint (J1), and matches its rotational position.

(The rotation of (J1) can pivot 360 degrees by way of the turning mechanism discussed below)

To Turn:

-To change walking direction of the legs central 6 directional universal joint (J1) must change its direction of rotation. This is done by rotating (R5) the entire central top section of the machine (T1).

-The central top section of the machine is connected to the outter section (T2) by a large ball bearing (J6) that goes around the perimeter of the central top section (T1) allowing it to rotate.

-Motor (M2) rotates gears in a gearbox to reduce speed and increase force. The last gear (G3) rests on the central top section (T1).

-The gear (G3) rotates against a large internal toothed gear that is connected to the outter section (T2).

-This rotates the entire central top section (T1).

\*\*All electronics (batteries, radio control, etc are mounted in the central top section (T1) to prevent wires from having to cross the large ball bearing (J6) so it can rotate indefinitely.