



4자유도 보행로봇

주요부품	구동부	Herkulex Servo Motor 4개
	전자부	제어기 1개, 배터리 1개, IR 리모콘 수신기 1개
	기구부	배터리 케이스 1개, 브라켓 2개, 플레이트 2개, 조인트 프레임 4종, 기타 프레임 2종, 리벳 5종, 하네스 4개
특징	<ul style="list-style-type: none"> - Motor 4개를 이용한 보행제어 로봇 - 일반적 보행이 아닌 슬립형 보행 	
동작설명	<p>리모콘으로 수동조작합니다.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) △ 버튼 : 직진 2) ▷ 버튼 : 우회전 3) ◁ 버튼 : 좌회전 4) ok 버튼 : 정지 5) 1번 버튼 : Demonstration 	