

0000000 00 000000 00000 000000

000000 000000 00000000 00 00 000000 000000 10

000000 + 0000000



000 000 000 00 .000 0000000 00000 0000000 00 000000 0000 00 000000 00 000000000000 00000 00 000000000000
000000 00 000000000000 00000 00000000000 000000 0000 0000 000000 00000000000 000000000 0 000000000 00 0000000
00000 00 .000000000 00000 000000000 00000 00000000 000000 00 00000 000000000 00 0000 0000 00 000000000 0000 .0000
.00000 0000000 00000000 00 000000000000 00000000 0000 00000000 00000000 0000 0000000 00 00000000 0000000 0000000 00000
000000000000 00000 00 00 00 00000 000000 00000 00 000000000000 000000 00 000000 00000 00 000000 0000 00 000000 0000 00

0000000 0000 00 00000000 00000 0 000000 00 000000 0000 00000000 0000 00000000 000000000 000000000 000000000 0000
000000 0000000 00 00 000000 000000000 00000 0000000 .000 000000 00 000000000 000000 000000 00 00000 00 00000000
000000 000000000 000000 00 00000 0000000000 000000000 0000 00000000 00000000 0000 .00000000 00 0000 000000000000
000000000 0000 00000000 0000000000 00 0000000000 000000 0000000000 0000000000 000000 00000 00000 00 00000
000000000 00000000000 00000000000 000000 00 00000000000 00000 00 00000000 00000000 0000 000000 00000000 0000 000000
000000 00 00000000 0000000000 0000000000 00000 00 00 .000 000000 00000000 0000000000000 00000 00 00000000

Crabster는 해양 환경에서 작업할 수 있는 로봇으로, 주로 수중 탐사, 구조 작업, 그리고 해양 자원 채취에 사용됩니다. 이 로봇은 크랩의 움직임을 모방하여 안정적으로 걷고, 다양한 환경에서 작업할 수 있는 유연성을 가지고 있습니다. 또한, 다양한 센서와 카메라를 탑재하여 주변 환경을 인식하고, 실시간으로 데이터를 전송할 수 있습니다.

Crabster.1



Crabster는 해양 환경에서 작업할 수 있는 로봇으로, 주로 수중 탐사, 구조 작업, 그리고 해양 자원 채취에 사용됩니다. 이 로봇은 크랩의 움직임을 모방하여 안정적으로 걷고, 다양한 환경에서 작업할 수 있는 유연성을 가지고 있습니다. 또한, 다양한 센서와 카메라를 탑재하여 주변 환경을 인식하고, 실시간으로 데이터를 전송할 수 있습니다. Crabster는 다양한 해양 환경에서 작업할 수 있는 유연성을 가지고 있습니다. 또한, 다양한 센서와 카메라를 탑재하여 주변 환경을 인식하고, 실시간으로 데이터를 전송할 수 있습니다. Mado Taeon은 이 로봇의 개발에 참여한 연구원 중 한 명입니다. 이 로봇은 해양 환경에서 작업할 수 있는 유연성을 가지고 있습니다. 또한, 다양한 센서와 카메라를 탑재하여 주변 환경을 인식하고, 실시간으로 데이터를 전송할 수 있습니다.

Pleurobot .2



EPFL 64 .Pleurobot .

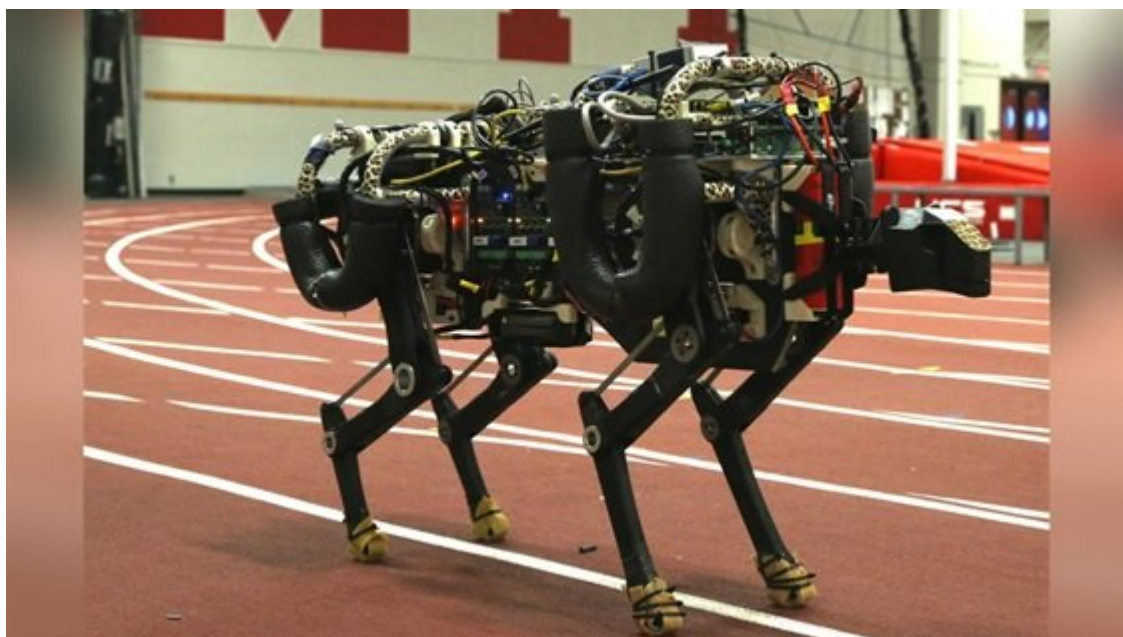
Festo .3



Festo .

Boston Dynamic.4

MIT's cheetah .8



00 000000 0000 00 000000 0 000000 000000000 00 0000 000000000 000000 000000 MIT 000000000 00000000 00000000
00000 00000 00 00000 10 00000 00 00 00000 00 00000000 0000 000000 0000 00 00 000000 0000
00000 MIT 00 00000000 000000000 000000000 00000 00000 0000 .00000 0000 00 00000000 00000000 000000000
0000000 0000 .00000000 0000000 0000000 00 0000 00000 00000 0000000000 00 0000000 000000 20 0000000 0000 »
0000 0000 0 00000 00000000 00 000000000 0000 .0000000 00000000 000000 0000 00000 00000 00000 00000 40 00 00000
000000 00000 00 00000 29 00000 00 00 00000000 .00 000000 00000 0000000000 00 0000000 00000 000000000
00 00 000000 00000000 00000 0000000 00000 00 000000000 00000000 00 0000000 0000 000000 00 00000000
.0000 00000

Velociraptor robot .9

<https://www.shabakeh-mag.com/information-feature/2546>: □□□□ □□□□□□