

Гексаподы– класс шестиногих роботов, имитирующих в своем устройстве насекомых. В данной модели шагающего робота каждая нога является частью кривошипно-шатунного механизма. Верхняя часть ноги совершает возвратно-поступательное движение, как поршень в двигателе внутреннего сгорания (ДВС). Нижняя часть ноги (шатуна) описывает эллипс.