

CAD FINAL PROJECT

김세웅 이호 임후규

WAIKINATOR

〈인체 모방 이족보행 로봇 설계〉



Contents

-
- Unit 01 | 팀 소개
 - Unit 02 | 참고자료
 - Unit 03 | 제작 과정
 - Unit 04 | Kinematics 영상
 - Unit 05 | Q & A
-



WALKINATOR

인체모방 이족보행 로봇설계

Unit 01.

팀 소개



Unit 01 | 팀명 & 조원 소개

팀명 Walkinator = Walking + Terminator

프로젝트의 모티브인
Terminator를 통해 인체의
Walking을 구현하고자 하였음

조원 소개

- 김세웅, 이호, 임후규

WALKINATOR

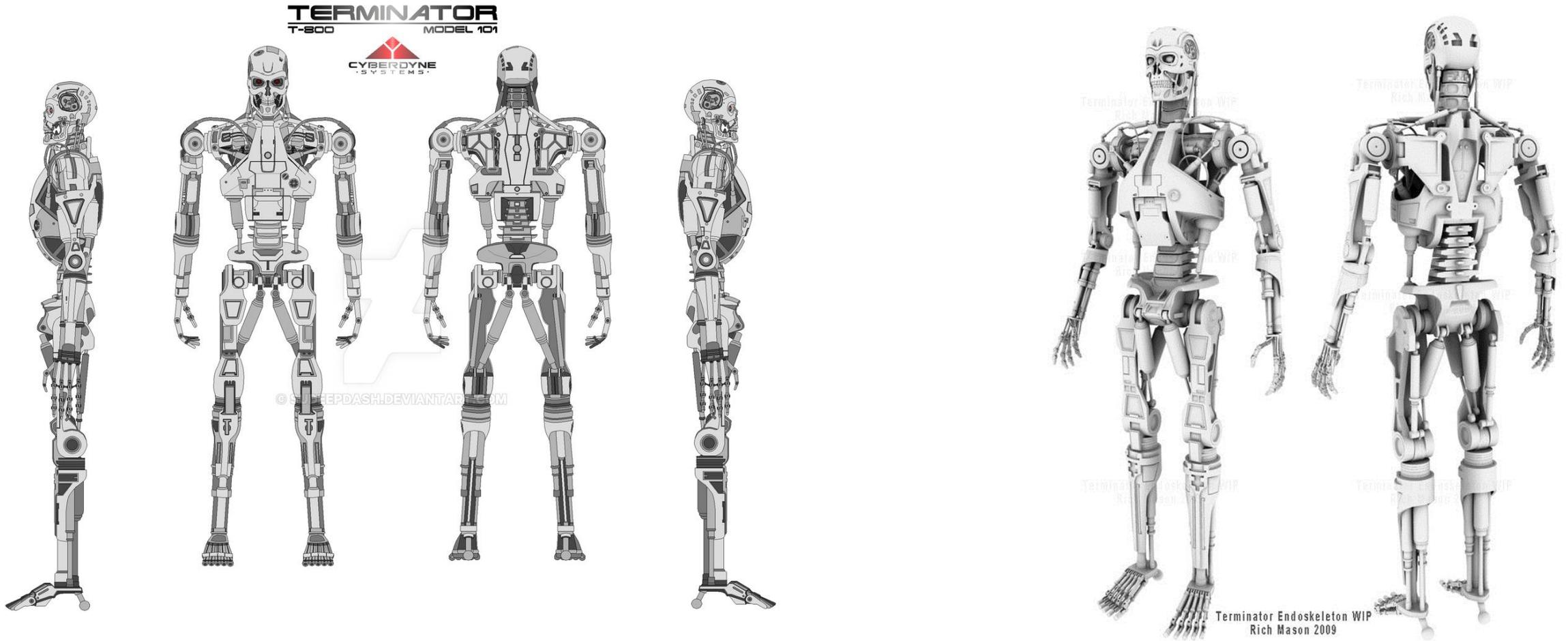
인체모방 이족보행 로봇설계

Unit 02.

참고자료



Unit 02 | 참고자료



Unit 02 | 참고자료



Unit 02 | 참고자료



WALKINATOR

인체모방 이족보행 로봇설계

Unit 03.

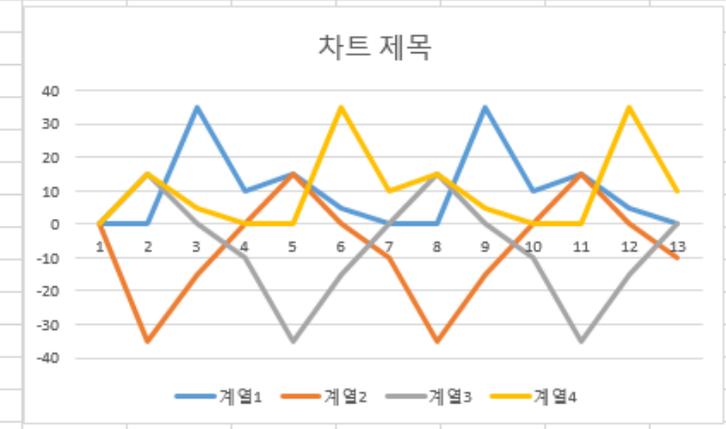
제작 과정



Unit 02 | 제작 과정

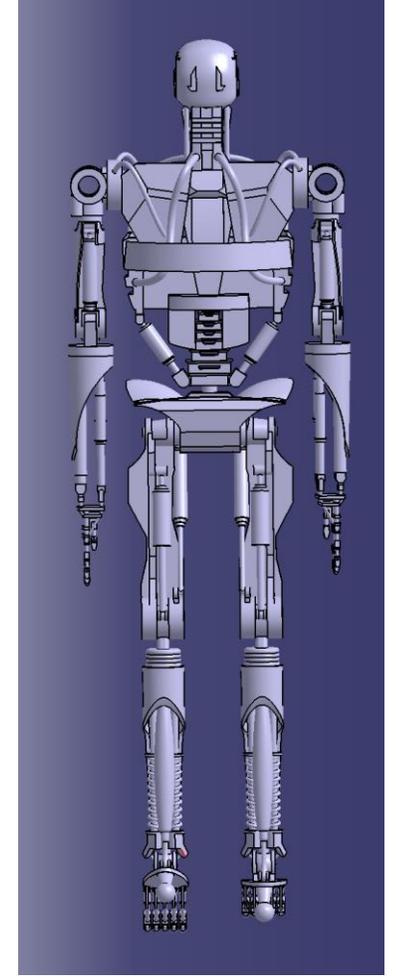
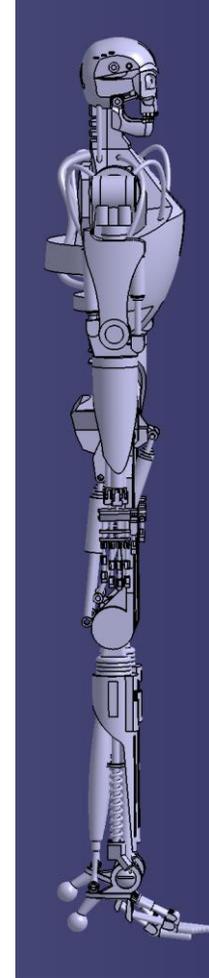
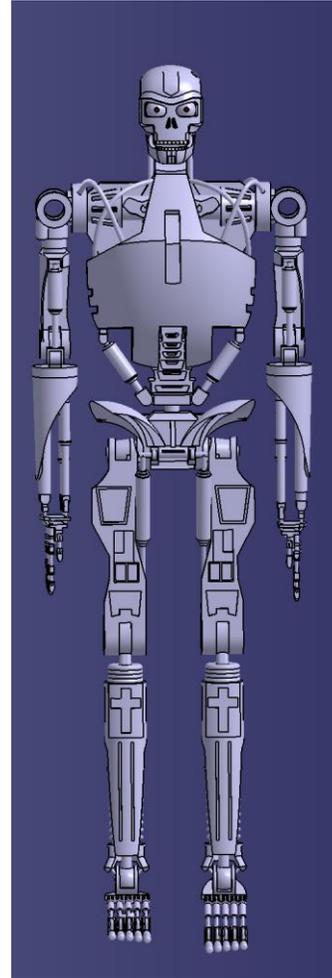
직립보행 연출을 위한 Kinematics Data

left knee	0	0	35	10	15	5	0	0	35	10	15	5	0
right thigh	0	-35	-15	0	15	0	-10	-35	-15	0	15	0	-10
left thigh	0	15	0	-10	-35	-15	0	15	0	-10	-35	-15	0
right knee	0	15	5	0	0	35	10	15	5	0	0	35	10
left foot	0	-30	-25	0	25	-10	0						
left toe	-1	-10	-10	-2	-2	-2	-1						
right foot	0	25	-10	0	-30	-25	0						
right toe	-1	-2	-2	-2	-10	-10	-1						



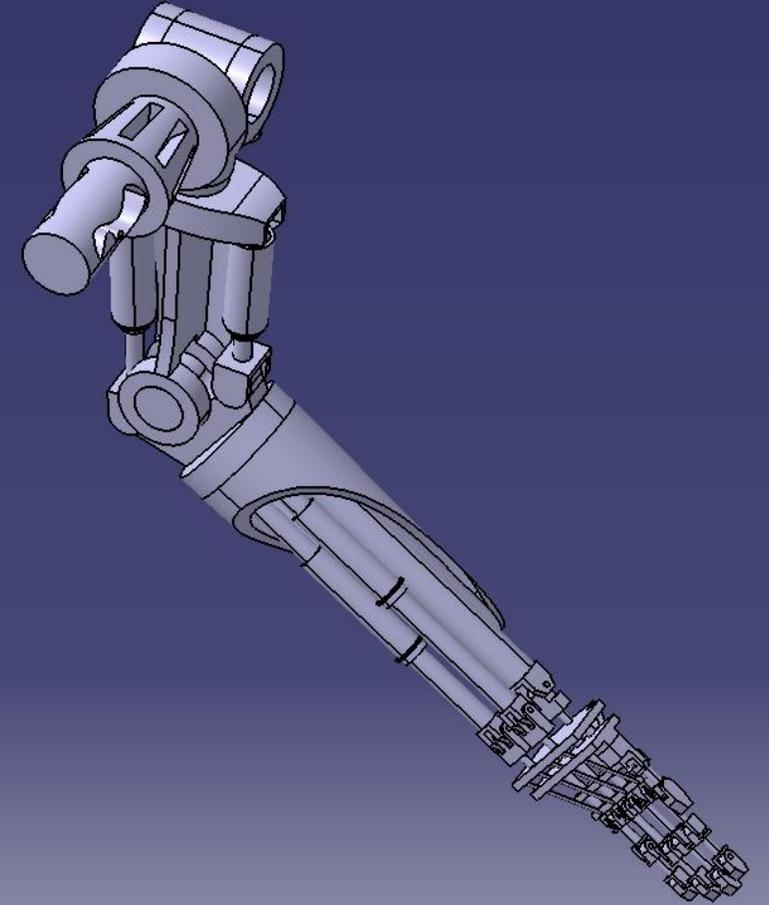
Unit 03 | 제작 과정

완성된 모델



Unit 03 | 제작 과정

인체와 유사한 움직임을 표현하기 위해
Cylinder를 적극적으로 사용하였다



WALKINATOR

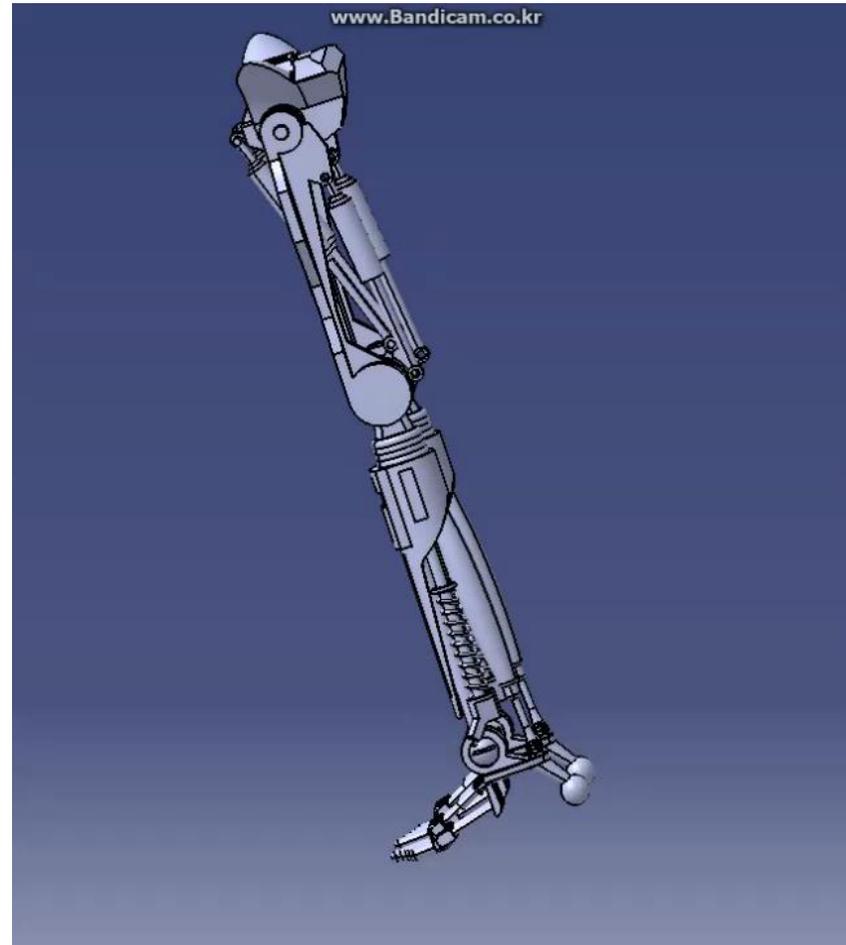
인체모방 이족보행 로봇설계

Unit 04.

KINEMATIC 영상



Unit 04 | Kinematic 영상



Q & A

감사합니다

