

HEXABOT

FICHE N° 550

PRÉSERVER
SAUVEGARDER
VALORISER

Période de fabrication : 2000-2024

Fabricant : Institut des Sciences du Mouvement-AMU-CNRS ; Institut des Sciences du Mouvement-
Sciences du Mouvement-AMU-CNRS

Domaines : Biologie, Physique

Sous-domaines : Robotique

Organisme : Institut des Sciences du Mouvement (ISM)-AMU-CNRS

Ville : Marseille

Modèle :

Matériaux :

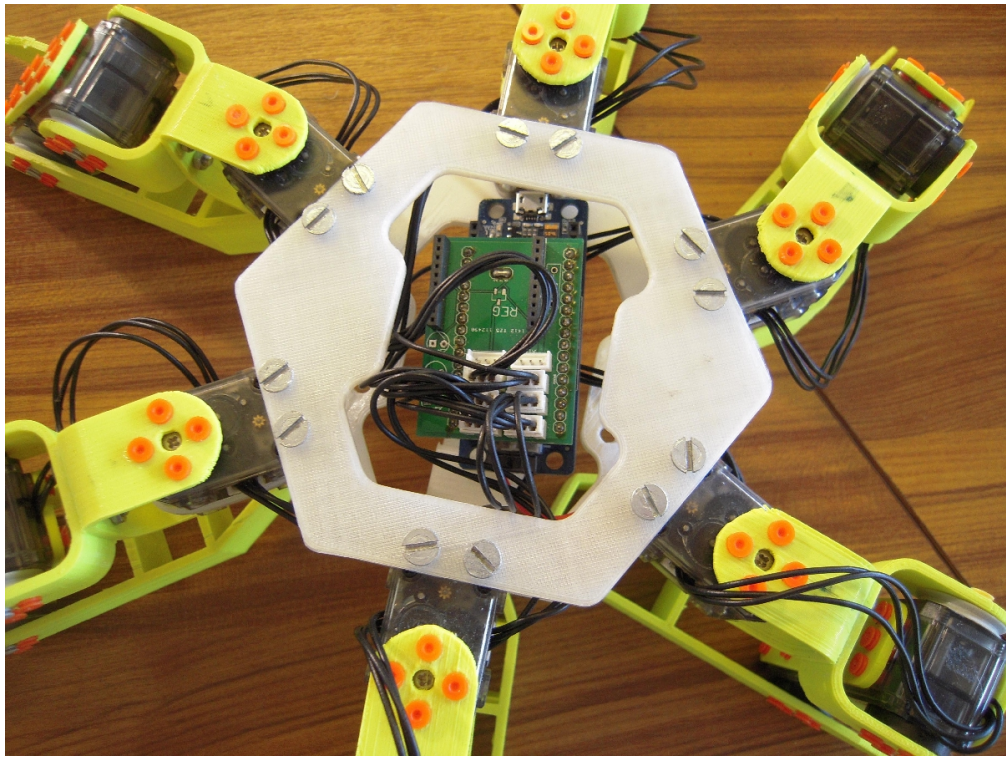
Description

Hexabot fabriqué au laboratoire est un petit robot à 6 pattes qui permet de stabiliser son corps pour qu'il ne soit pas trop perturbé par sa locomotion en tangage et en roulis. Robot hexapode, avec 18 articulations de type servomoteur Dynamixel XL-320. Le squelette du robot a été imprimé en acide polylactique (PLA) au moyen d'une imprimante 3D du laboratoire. Il permet de se déplacer avec 6 pattes comme le font les insectes (son prédécesseur, Metabot, n'avait que 4 pattes).

Utilisation

L'objet est utilisé pour la recherche à l'Institut des Sciences du Mouvement (ISM).







Pour nous citer :

Base de la Mission nationale de sauvegarde et de valorisation du patrimoine scientifique et technique contemporain, PATSTEC, Hexabot (Institut des Sciences du Mouvement-AMU-CNRS ; Institut des Sciences du Mouvement-AMU-CNRS ; Institut des Sciences du Mouvement-AMU-CNRS), <https://www.patstec.fr/ressources/objets/detail?id=24695>, consulté le 2026-06-13