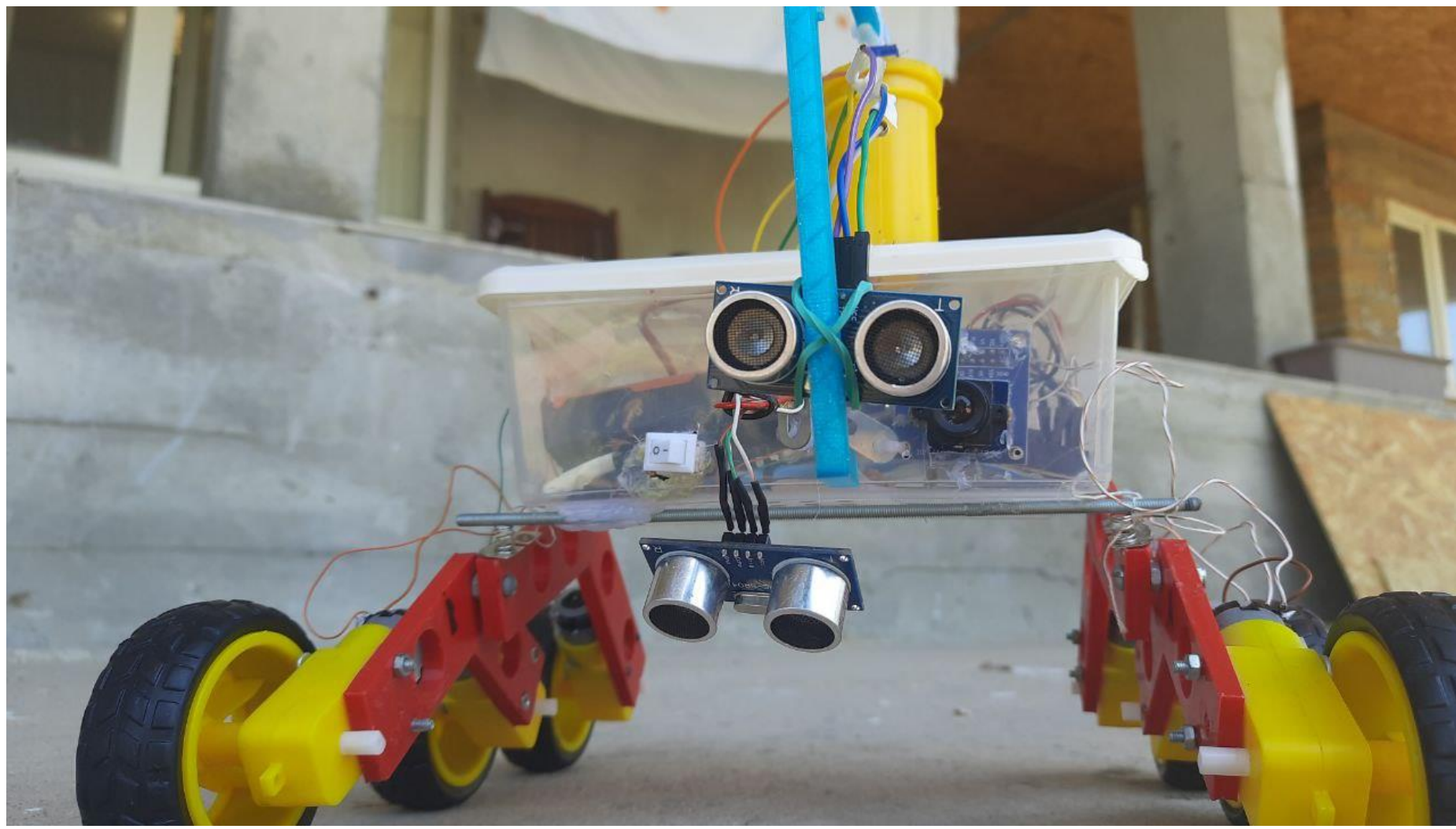




Марс_Наш

Русский Робот Марсоход РРМ



- Датчики ориентации в пространстве
- Подвижный кронштейн
- Оптимальное соотношение габаритов конструкции
- Независимая подвеска
- Колёса не соединены осями
- Шесть мотор колёс

Постоянный контакт с поверхностью

Минимальный наклон и колебания корпуса

