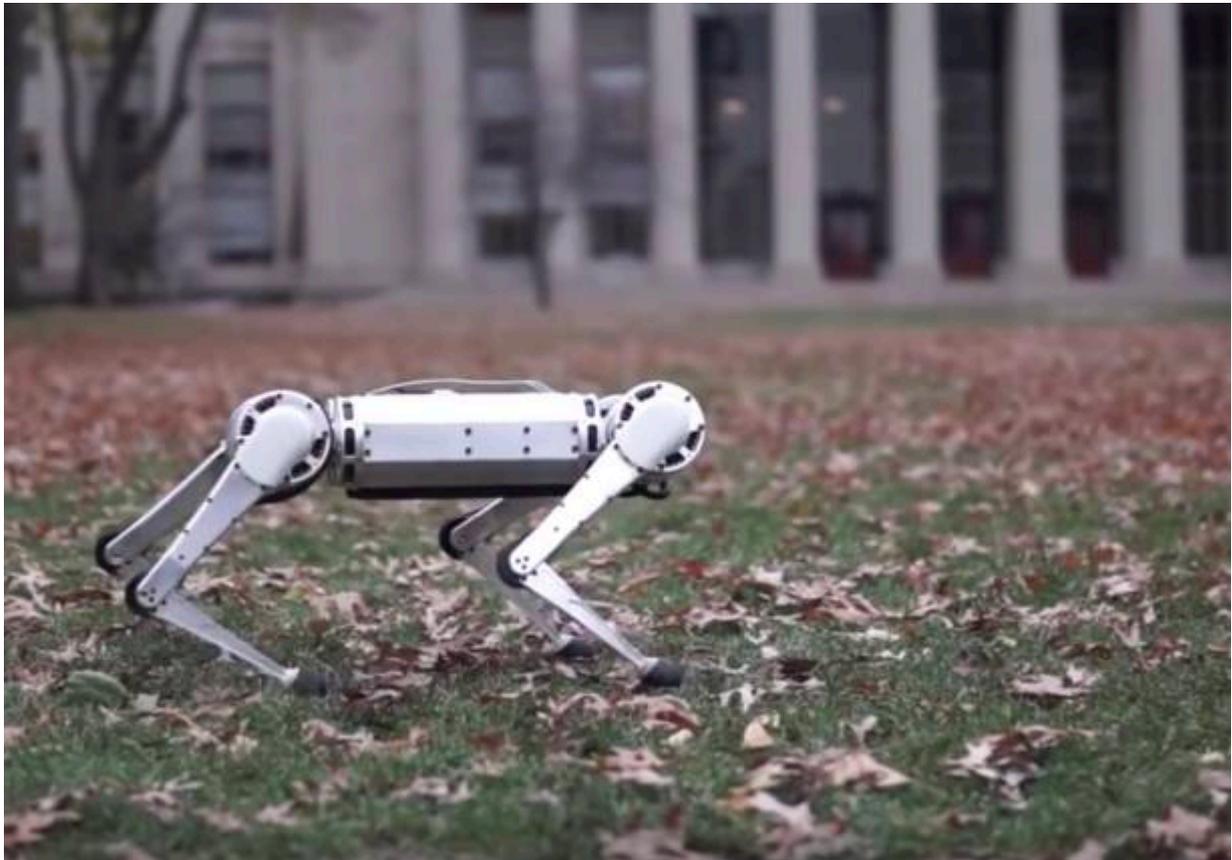


## Mit presenta mini cheetah, il robot che fa le capriole

**Pubblicato:** Giovedì 7 Marzo 2019



L'aspetto che colpisce sta nel fatto che è il primo robot a quattro zampe in grado di fare una capriola all'indietro. Ma **mini cheetah**, così si chiama l'ultimo progetto uscito dai **laboratori del Mit di Boston**, è molto di più.

I suoi creatori lo hanno infatti definito «virtualmente indistruttibile». E non solo perché questo piccolo robot, che pesa più o meno quanto un tacchino, è in grado di rimanere in equilibrio se viene spinto, di rialzarsi se cade di schiena o di muoversi su terreni accidentati al doppio della velocità di un essere umano.

Il punto sta nella modularità alla base del suo progetto. Ogni gamba di questo robot è alimentata da tre motori elettrici creati a partire da quelli utilizzati nei droni e negli aeroplani telecomandati normalmente in commercio. Componenti molto economiche che, in caso di rottura, grazie al design di mini cheetah possono essere rimossi e sostituiti molto facilmente. «Queste parti si possono montare un po' come si fa con i Lego», afferma **Benjamin Katz** del dipartimento di Ingegneria meccanica del Mit.

**Quale, però, lo scopo nel progettare un robot di questo tipo?** «Una delle principali ragioni è legata al fatto che ci permette di sperimentare, provando anche cose un po' folli. Tanto è molto robusto e non si rompe facilmente. E anche se dovesse farlo, ripararlo è semplice ed economico».

L'idea è anche quella di permettere ad altri gruppi di ricerca di utilizzare mini cheetah, così che possano sperimentare nuovi algoritmi e nuove manovre con questo robot. «È in questo modo che si accelera la

ricerca», spiega **Sangbae Kim, professore associato di ingegneria meccanica al Mit**. La presentazione ufficiale è in programma alla International conference on robotics and automation in programma a Montreal, in Canada, dal 20 al 24 maggio. Nel frattempo, il team sta realizzando altri dieci esemplari di questo robot, proprio con l'obiettivo di permettere ad altri gruppi di ricerca di utilizzarlo per le proprie sperimentazioni.

di **Riccardo Saporiti**