



Pour se déplacer, le robot peut utiliser différentes solutions techniques, toutes basées sur l'utilisation de moteurs ou servomoteurs électriques :

- les roues,
- les chenilles,
- les pattes
- les jambes

Elles possèdent chacune leur avantages et leur inconvénients.

Solutions techniques	Avantages	Inconvénients
Les roues	<ul style="list-style-type: none"> • Simples à mettre en œuvre. • Peu coûteuse. • Programmation facile. • Déplacements rapides. • Déplacements silencieux. • Changement de direction facile. 	<ul style="list-style-type: none"> • Réservées aux terrains peu accidentés.
Les chenilles	<ul style="list-style-type: none"> • Simples à mettre en œuvre. • Peu coûteuses. • Programmation facile. • Adaptées aux terrains accidentés. 	<ul style="list-style-type: none"> • Plus lentes et plus bruyantes que les roues. • Changement de direction plus compliqué, surtout sur les sols lisses.
Les pattes	<ul style="list-style-type: none"> • Adaptées à de nombreux terrains 	<ul style="list-style-type: none"> • Coûteuses. • Difficiles à programmer. • Déplacements lents
Les jambes	<ul style="list-style-type: none"> • Permettent de se déplacer dans un environnement humain. 	<ul style="list-style-type: none"> • Coûteuses. • Difficiles à programmer. • Déplacements lents.