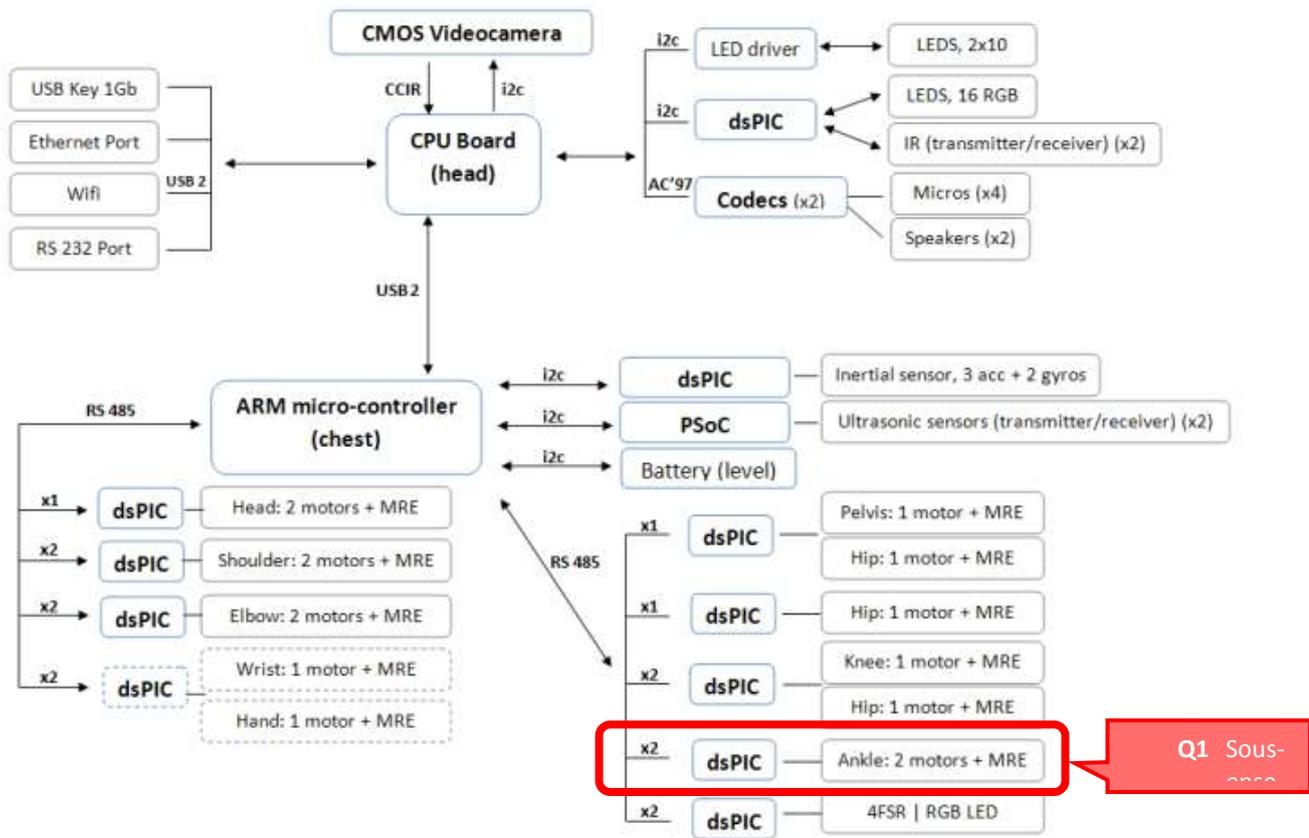


ARCHITECTURE DU ROBOT NAO

L'architecture du robot Nao est donnée ci-dessous. On y retrouve l'ensemble des capteurs et actionneurs ainsi que les bus de communication permettant de l'interconnexion avec l'unité centrale (CPU : Central Processing Unit).
L'ARM permet de contrôler les 25 moteurs des 25 axes de liberté via des liaisons RS485.

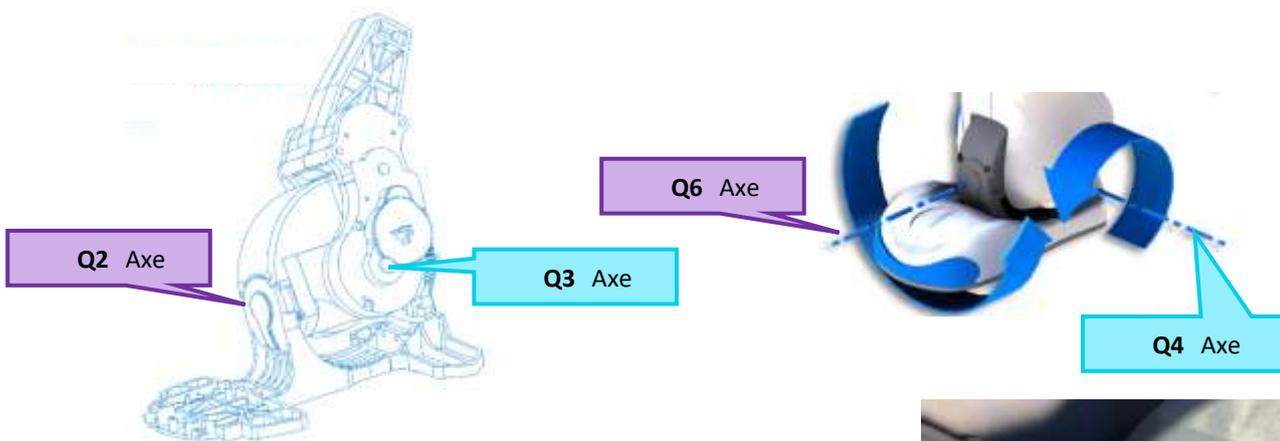
Le sous-ensemble étudié cheville est représenté dans le cadre rouge :



Sous-Ensemble Cheville

Ce sous-ensemble comporte 2 axes de liberté nommés :

- **axe de tangage :** *AnklePitch*
- **axe de roulis :** *AnkleRoll*



La photo ci-contre montre « l'intérieure » de la cheville.

Une seule carte de commande pilote les 2 axes.





Ci-dessus les 2 faces de la carte de commande.