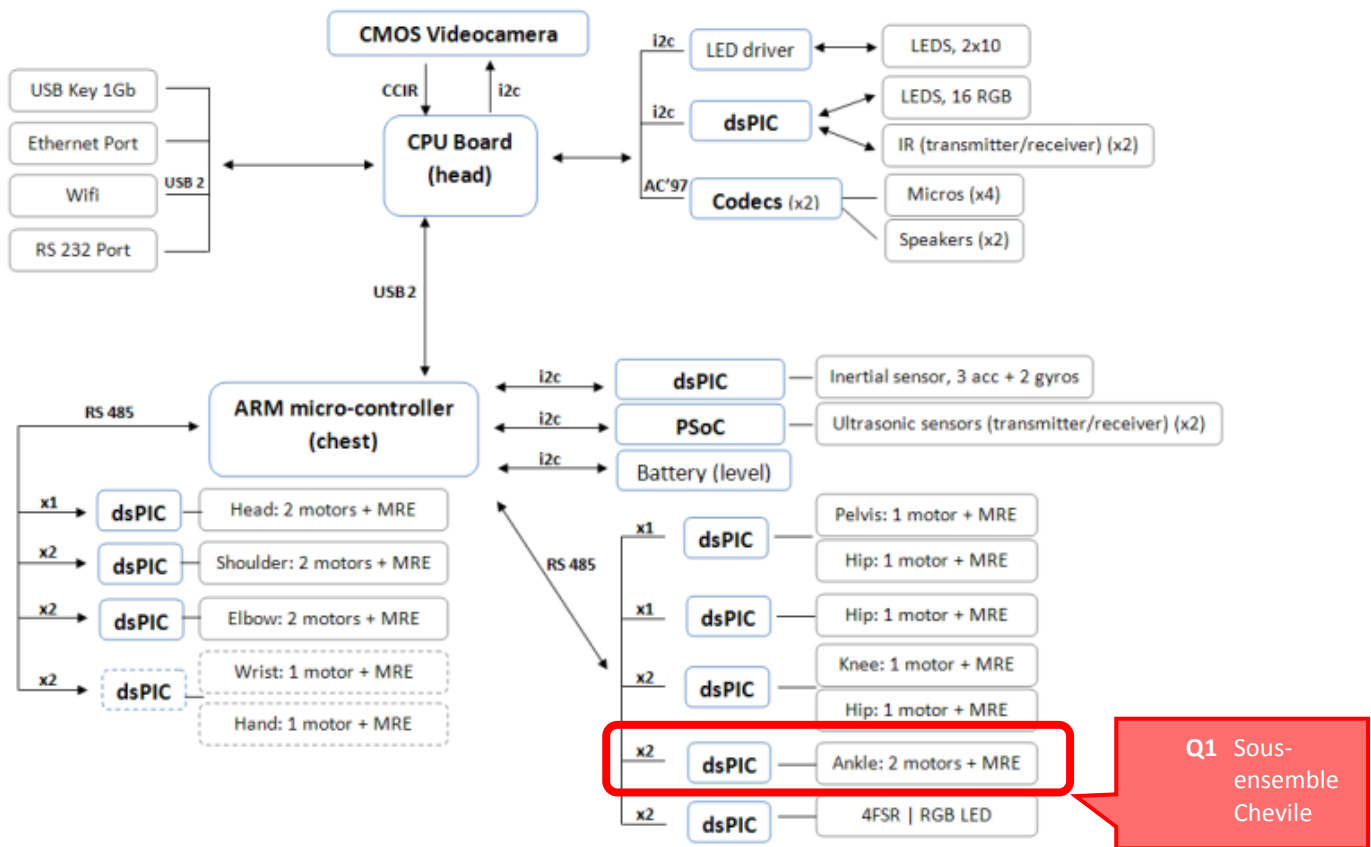


# ARCHITECTURE CHEVILLE

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 :

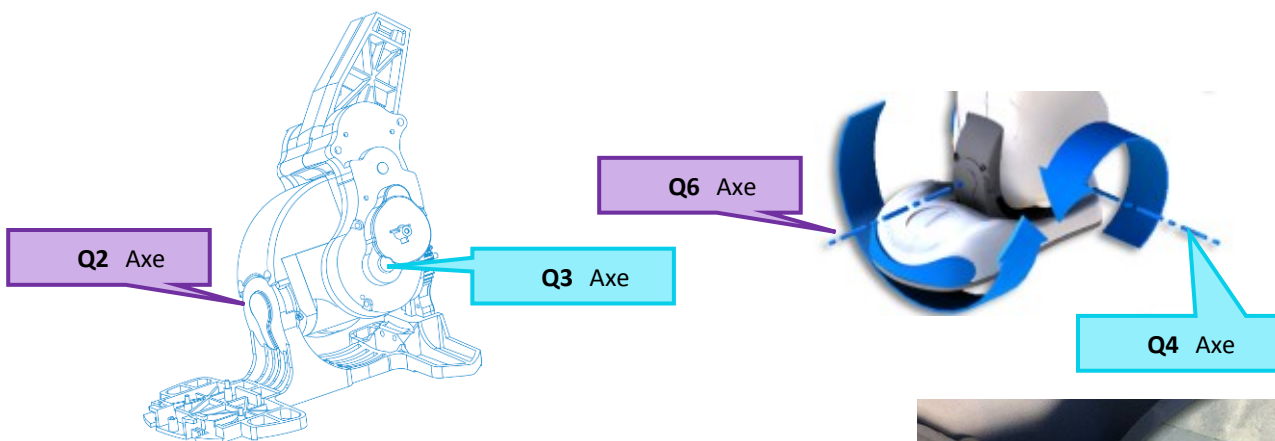


Q1 Sous-ensemble Cheville

## Sous-Ensemble Cheville

Ce sous-ensemble comporte 2 axes de liberté nommés :

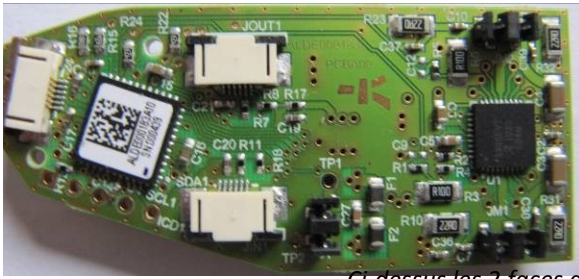
- axe de tangage : **AnklePitch**
- axe de roulis : **AnkleRoll**



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.*