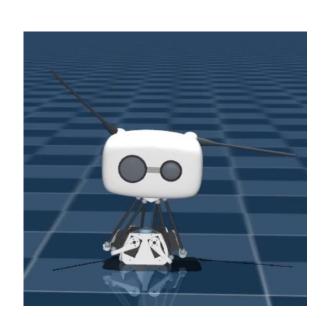
Reachy mini

Reachy mini 크기

• 머리 : 176*111(3d 모델 기반)

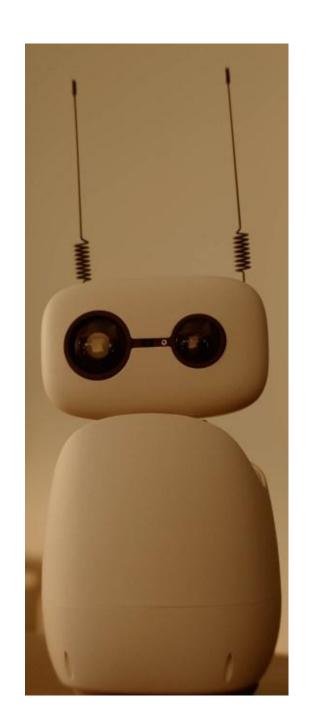
• 몸통 : 185*225(이미지를 통한 머리와의 크기 비교)





Reachy mini 구성

- 센서
 - 카메라 * 2
 - 스피커 * 1
 - 마이크 * 1
 - 거리 센서 * 1 (mcu 필요)
- 액츄에이터
 - 안테나 모터 * 2
 - 머리 제어 모터 * 6
 - 몸통 회전 모터 * 1
- 기타
 - 모터 제어 보드 * 1
 - Usb 허브 * 1
 - 안테나 * 2
 - 렌즈 * 2



Reachy mini 구조

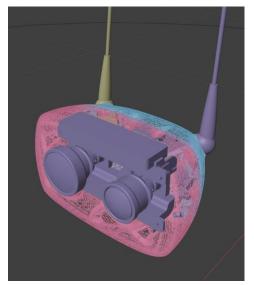
• 카메라 모듈: 2개의 usb 카메라와 렌즈, 그리고 카메라 사이의 거리센서

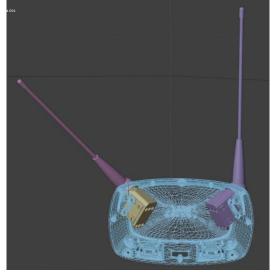
• 안테나 모듈 : 모터 + 네오디뮴 자석 + 안테나

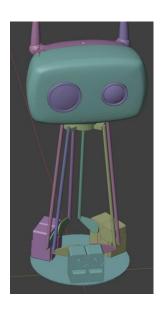
• 머리 제어 모듈 : 6개의 모터를 이용한 stewart platform

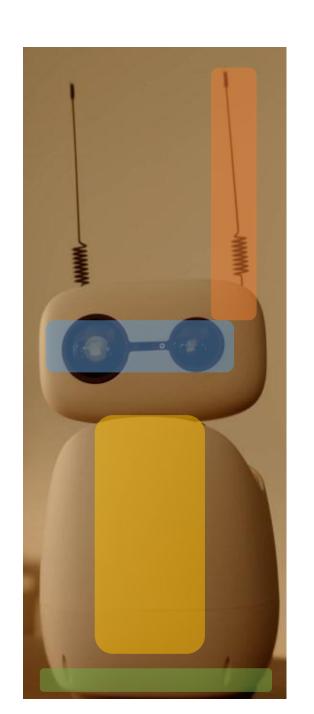
• 몸통 회전 구조 : 1개의 모터를 이용한 전체 몸통 회전

• 기타 : 전원 공급 및 통신









목표

- 1. sts3215 모터 6개를 이용한 stewart platform 구성
- 2. Sts3215 모터와 네오디뮴 자석, 안테나를 이용한 안테나 구성
- 3. Sts3215 모터를 이용한 몸통 회전 구조 구성
- 4. 컴팩트한 카메라 모듈 구성
- 5. 이 모든것을 덮는 귀여운 커버 크기 결정

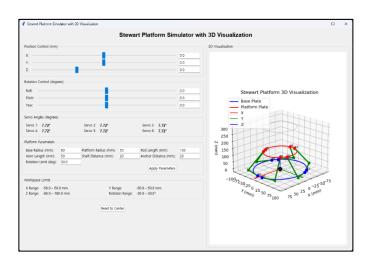
1주차 진행사항

- 구조, 재료 파악 및 구매
- stewart platform 가능성 확인
 - sts3215 모터 6개와 임시 재료를 이용하여 구조의 가능성 확인
 - 플랫폼 플레이트 포즈 제어를 위한 시뮬레이터 개발



1985 2 변경 개체인 오줌, OV9726, 79 S.
1880 2 202014 1 100500 1 1706





<3d 모델링>

<구매 재료>

<stewart platform 구조>

<stewart platform simulator>

이후 일정

- 알리 익스프레스를 통해 구매하는 재료가 도착하는대로 진행 가능
- 몸통 회전 구조에 대한 구상 필요

도움되는 링크

- https://www.notion.so/circuitlaunch/Reachy-Open-Source-Humanoid-Robot-e96c825495b347b2b1322ade83df8e9e
- https://forum.pollen-robotics.com/t/3d-cad-models-release/90
- https://github.com/BeomsuHa/diy-Reachy-mini