

# Fiche technique du robot Nao

## Dimensions :

- Hauteur : 574 mm
- Profondeur : 311 mm
- Largeur : 275 mm

Masse : 5.4 kg

## Batterie : Lithium

- Nominal Voltage : 21.6 V
- Capacité : 2.25 Ah
- Tension de charge maximum : 25.2V
- Intensité de charge recommandée : 1.8 A
- Durée de Charge : < 3h
- Autonomie : Actif : 60 min, Normal : 90 min

## Capteurs :

- 2 récepteurs ultrasoniques
  - 2 transmetteurs ultrasoniques
  - 3 capteurs tactiles sur la tête
  - 3 capteurs tactiles par main ?
  - 1 bouton sur la poitrine.
  - 1 pare-chocs par pieds.
- } Torse

## Connectiques :

- 1 RJ45
- 1 USB

## Sonore :

- 2 haut-parleurs (oreilles)
- 4 micros sur la tête

## Visuel :

- 2 caméras 2D : Une en haut de la tête et une en bas

### Version académique :

- 2 émetteurs Infrarouges
  - ➔ Sur les yeux
  - ➔ Longueur d'onde : 940 nm
  - ➔ Angle :  $\pm 60^\circ$

### LEDs :

- 12 sur la tête
  - 8 par œil
  - 10 par oreille
  - 1 par pieds
- } 50 LEDs

### Moteurs :

- 2 pour la tête
  - 6 par bras
  - 6 par jambes
- } 26 moteurs

