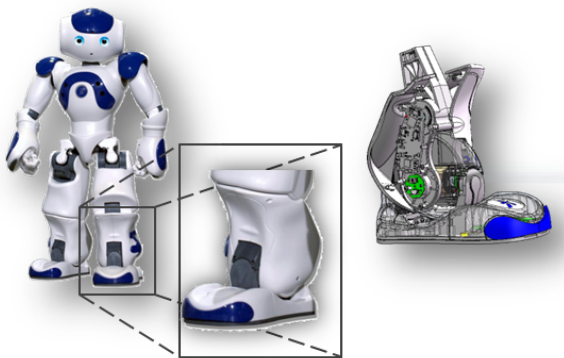


CI 3 – CIN : ÉTUDE DU COMPORTEMENT CINÉMATIQUE DES SYSTÈMES

CHAPITRE 7 – TORSEURS

TRAVAUX DIRIGÉS

1 Étude de la cheville NAO



Le robot humanoïde NAO a été développé par la société Aldebaran Robotics. Dans un premier temps, utilisé pour la recherche en robotique, l'entreprise souhaite en faire un robot d'assistance aux personnes.

Nous nous intéressons ici à l'étude du mécanisme de la cheville. Cette cheville est composée de deux axes en série motorisé (axe de roulis et axe de tangage) permettant d'assurer la mobilité du robot lors de son déplacement.