

## Eckdaten

Robotername	Sweaty (2017)
Größe des Roboters	172 cm
Gewicht des Roboters	24 kg
Schrittgeschwindigkeit	0,2 m/s
Anzahl der Freiheitsgrade	32
Motortyp	Maxon BLDC, Dynamixel MX-106
Sensortypen	3x IMU XSense  2x 6-Achs-Kraftmomentsensoren (FT-Sensor, Eigenentwicklung)  32x Positionssensoren  32x Kraftsensoren  22x Geschwindigkeitssensoren  36x Spannungssensoren  70x Temperatursensoren  2x IDS UEye 3242LE-C, Brennweite 1,8 mm, Sichtfeld 160°
Rechner	1x i7 BRIX-CORE-4770R / 3.9 GHz  27x STM32F4
Schulterhöhe	150 cm
Schulterbreite	60 cm
Hüfthöhe	82 cm
BUS-Systeme	Ethernet  2x CAN  1x RS485  4x USB
Batterie	2 LiPo 7S1P 4Ah 80C