

Eckdaten

Roboter Name:	Sweaty
Größe des Roboters:	165 cm
Gewicht des Roboters:	21 kg
Schrittgeschwindigkeit	0,2 m/s
Anzahl der Freiheitsgrade:	23
Motortyp:	Dynamixel MX-106, MX-64, Volz
Benutzer Sensortyp:	Logitech C905, modifizierte Linse: 1,5" / Brennweite 1,55 mm, Sichtfeld 185° (teilweise verdeckt, letztlich 180°)
Rechner:	2x i7 BRIX-CORE-4770R / 3.9 GHz
	23x STM32F4
Schulterhöhe:	117 cm
Schulterbreite:	54 cm
Hüfthöhe:	75 cm
Rumpfgröße:	38 cm
Armlänge:	50 cm
BUS-Systeme:	Ethernet
	2x CAN
	1x USB, I ² C und SPI
	1x RS-485
Batterie:	2 LiPo 7S1P 4Ah 80C