

Plateformes robotiques

Bases mobiles ([robosoft](#))

-

4 Robulabs et 2 Roburocs4

Bras manipulateurs

-

1 bras Jaco (Kinova) à 6 degrés de liberté et 3 bras katana (neuronics) à 6 degrés de liberté

-

4 Mains robotiques voir [plateforme RobotEx](#)

Robots humanoïdes

-

Robot Berenson sur base de robulab

-

Buste Tino développé par [l'ANR Interact](#) (voir [plateforme RobotEx](#))

-

1 Nao et 2 Aibos

Adaptation de nombreux équipements

-

Capteurs divers

- température (TPA81)
- pression (FSR)
- cameras (firewire, PAL, HDMI?, USB3?)
- micro
- boussole
- ultra son
- infra rouge
- laser SICK
- accéléromètre 3 axes
- monture pan-tilt

-

Processing

- Carte mini ITX
- Arduino
- Routeur wifi
- Carte FPGA (en cours)

-

Organes artificiels

- peaux (en cours)
- muscles (en cours)

-

Alimentations

- batteries LiPo 24V et 48V 20AH