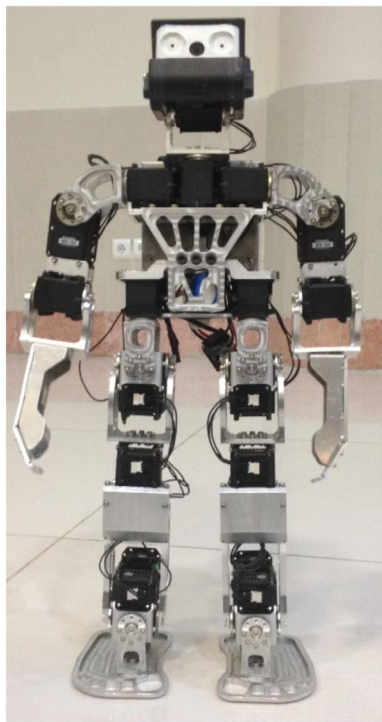
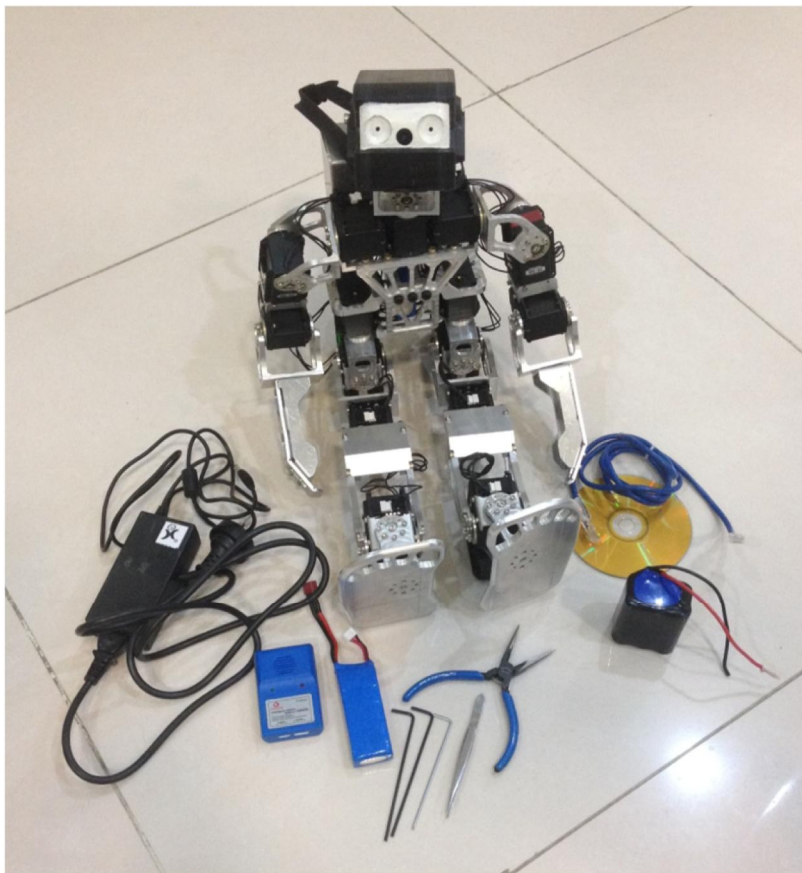


مشخصات ربات انسان نماى فوتباليست (رابو)



5.2 kg	وزن
58 cm	قد
Intel Atom Z530 (Silverthorne)	پردازنده
<ul style="list-style-type: none"> • Realtek RTL8111F-CG GbE controller • WLAN 802.11 b/g/n (2.4GHz Qcom LR802UKN2 module) 	ارتباطات
Logitech Webcam C920	دوربین
<ul style="list-style-type: none"> • 3-axis gyroscope • 3-axis accelerometer 	سنسورهای اینرسی
lithium polymer 6800mAh	باتری
Aluminum	جنس بدنه
<p>20 networked Dynamixel MX-62</p> <ul style="list-style-type: none"> • 6 per leg • 3 per arm • 2 for head 	سرو موتور

لیست اقلام جانبی ربات



- شارژر ربات
- دو عدد باطری
- یک عدد کابل اترنت
- سی دی پکیج نرم افزاری ربات (شامل ابزارهای مختلف اجرا، کنترل و تنظیمات ربات)
- جعبه ابزار (شامل پیچ و آچار)
- کابل داینامیکسل

مشخصات نرم افزاری

<ul style="list-style-type: none"> • دارای قابلیت حرکت در تمام جهت ها • مبتنی بر مدل پاندول معکوس خطی • تولید مسیر آنلاین • معیار پایداری ZMP 	موتور حرکتی
<ul style="list-style-type: none"> • تشخیص اشیا از پیش تعریف شده مانند توپ، دروازه و موانع با استفاده از روش های مبتنی بر لبه یابی و شناسایی الگو 	پردازش تصویر
<ul style="list-style-type: none"> • مکان یابی موقعیت ربات در محیط شناخته شده با استفاده از فیلترهای ذره ای و کالمن • تخمین موقعیت اشياء متحرک مانند توپ و سایر ربات ها با استفاده از یک مجموعه از فیلترهای کالمن 	مدلسازی محیط پیرامون
<ul style="list-style-type: none"> • کتابخانه های دسترسی به بخش های مختلف ربات شامل سرو موتورها ، دوربین • ابزارهای کالیبراسیون دوربین و حرکت ربات • ابزارهای مانیورینگ عملکرد بخش های مختلف ربات 	کتابخانه ها و ابزار های سودمند