

	<p>Object: NAO - Humanoider Roboter</p> <p>Museum: Heinz Nixdorf MuseumsForum Fürstenallee 7 33102 Paderborn 05251-306600 AWegener@hnf.de</p> <p>Collection: KI und Robotik</p> <p>Inventory number: E-2012-0188</p>
--	--

Description

Nao ist ein 58 Zentimeter großer, 5 Kilogramm schwerer humanoider Roboter, der von dem französischen Hersteller Aldebaran Robotics entwickelt wurde. Die Gelenke in Naos Armen, Beinen und Hals ermöglichen 25 Freiheitsgrade. An den Armen befinden sich Hände, die über zwei Finger und einen Daumen verfügen, mit denen der Roboter greifen kann. In der Stirn und im Mund hat er jeweils eine Kamera, mit der er sieht. Die Kameras haben eine Auflösung von 640 x 480 Pixeln und können bis zu 30 Bilder pro Sekunde aufnehmen. Zum Hören verfügt Nao über vier Mikrofone. Die Sprachausgabe erfolgt über zwei Lautsprecher. Zur Hinderniserkennung hat Nao vier Ultraschallsensoren in der Brust. Ein Trägheitssensor im Torso sorgt zusammen mit Drucksensoren in den Füßen dafür, dass Nao nicht umfällt. Ein Berührungssensor auf dem Kopf dient zur Interaktion mit dem Menschen: Ist dieser mit dem Verhalten des Roboters nicht einverstanden, kann er auf den Sensor klopfen. Er kann aber auch zum Zeichen der Zuneigung oder Sympathie darüberstreicheln. Ein AMD-Geode-Prozessor mit einer Taktrate von 500 MHz ist für die Datenverarbeitung zuständig. Schließlich verfügt Nao über eine WLAN-Schnittstelle sowie Infrarotsender und -empfänger, über die der Roboter ferngesteuert werden kann.

Basic data

Material/Technique:	Kunststoff
Measurements:	HxBxT: 58 x 30 x 16 cm

Events

Created	When	2012
	Who	Aldebaran Robotics
	Where	Paris

Keywords

- Automaton
- Robot