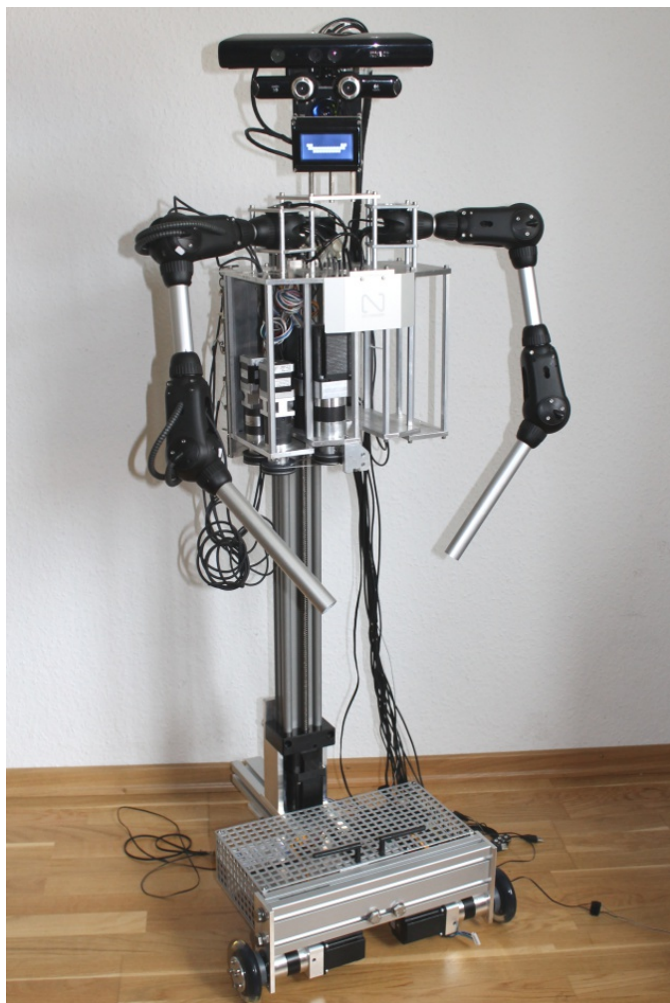


Update Humanoider Roboter A1: Zentralrechner

Geschrieben von: Malte

Sonntag, den 23. Juni 2013 um 17:15 Uhr - Aktualisiert Sonntag, den 23. Juni 2013 um 21:01 Uhr



Bisher habe ich einen externen Desktop-PC verwendet, um die ersten kleinen Experimente mit dem A1 zu machen. Weil der A1 als "mobiler" Roboter konzipiert ist, soll er auf Dauer aber natürlich nicht von einem externen Rechner abhängig sein. Deswegen habe ich nun ein spezielles Gehäuse für die wesentlichen PC-Komponenten aufgebaut, das sich gut in die Basis des Roboters einfügt. In dem Gehäuse befinden sich ein x86 (bzw. x64) miniITX Motherboard und eine Festplatte. Somit kann Windows und Linux (mit ROS) als Betriebssystem für den Roboter eingesetzt werden. [Hier ist der Steuerrechner mitsamt seinem Gehäuse näher beschrieben](#). Darüber hinaus habe ich den Artikel zu den robolink

Armen des A1 etwas überarbeitet. [neue Bilder zu sehen](#)

[Hier gibt es einige](#)