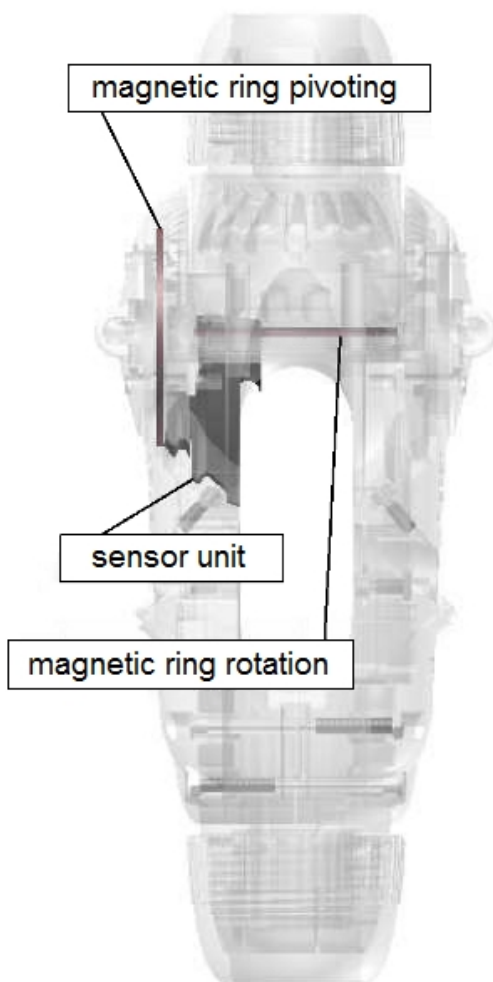


roboLink Sensorik: magnetischer Drehencoder AS5304

Geschrieben von: Malte

Donnerstag, den 03. Januar 2013 um 10:36 Uhr - Aktualisiert Donnerstag, den 17. Januar 2013 um 12:40 Uhr

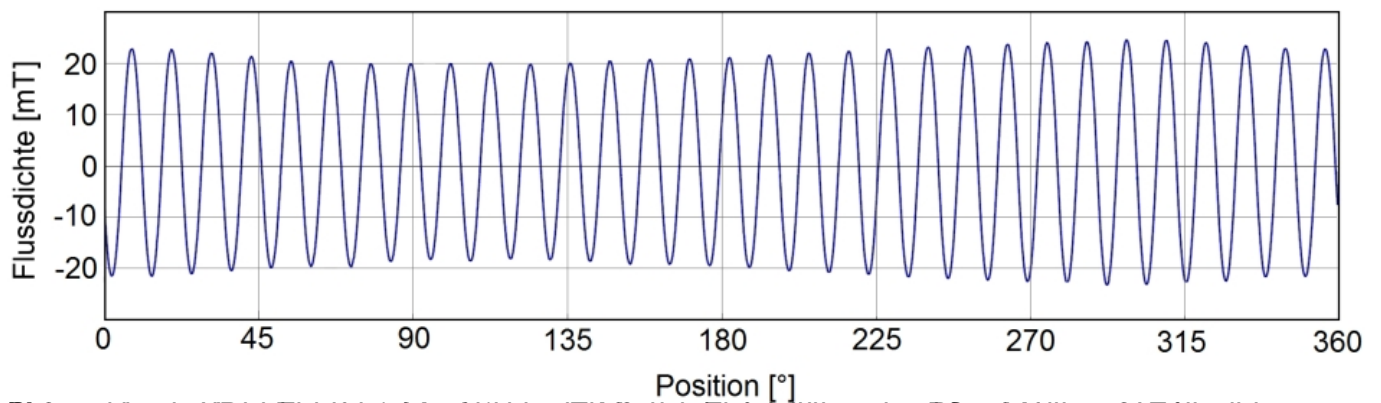
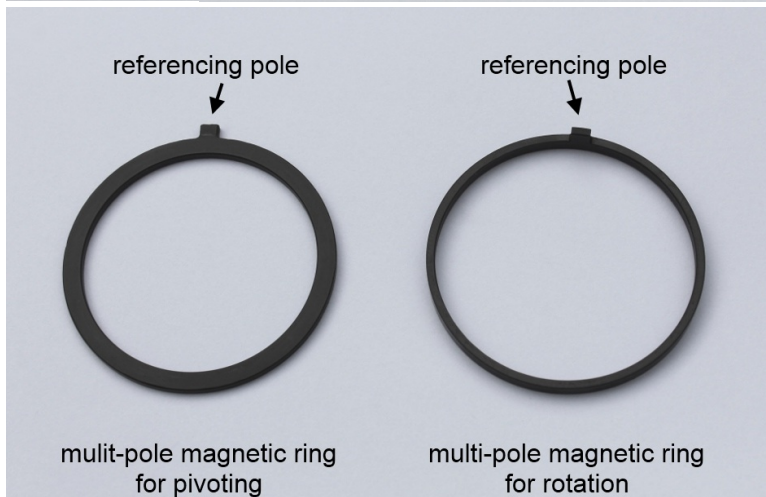
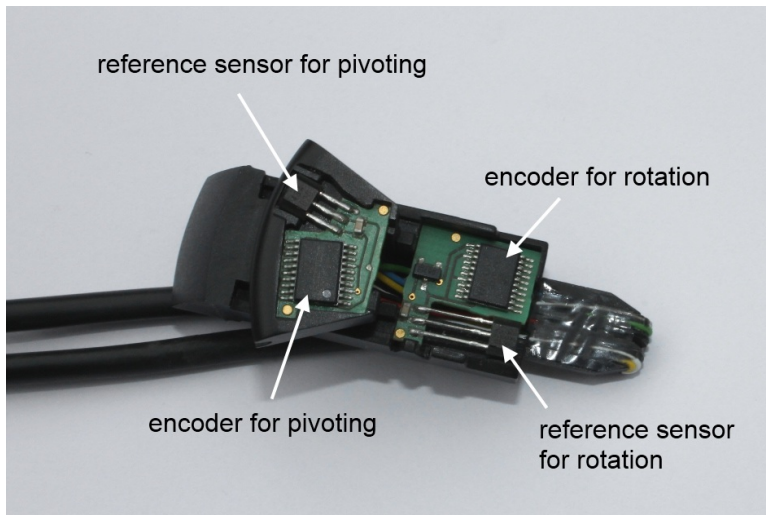
Wenn ein roboLink Gelenk für Positionieraufgaben verwendet werden soll, sind Informationen über die Stellungen der Drehachsen erforderlich. Dazu ist in alle roboLink Gelenke, deren Typenbezeichnung auf "-WS" endet, serienmäßig eine Sensoreinheit integriert. Bei sensorlosen Gelenken kann diese nachgerüstet werden. Die Sensoreinheit verfügt je Bewegungsfreiheitsgrad über einen Rotationsencoder des Typs [AS5304](#) von Austria Microsystems. Weil dieser Encoder prinzipbedingt nur Positionsänderungen detektieren kann, ist für beide Freiheitsgrade außerdem jeweils ein Honeywell Hallsensor vom Typ [SS443A](#) vorhanden, der als Referenzpunktgeber dient. Auf diesen Referenzpunkt kann die inkrementelle Information vom jeweiligen Encoder bezogen werden, um die absolute Stellung einer Achse zu bestimmen.



robolink Sensorik: magnetischer Drehencoder AS5304

Geschrieben von: Malte

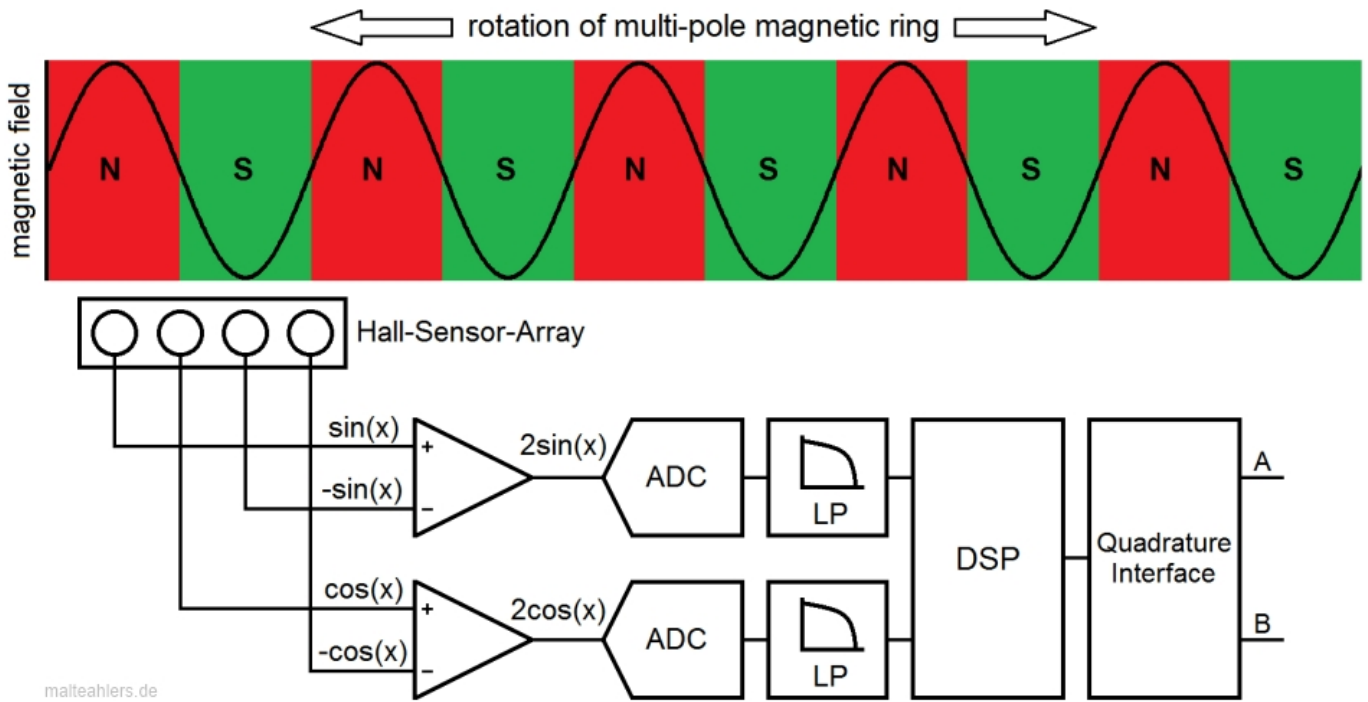
Donnerstag, den 03. Januar 2013 um 10:36 Uhr - Aktualisiert Donnerstag, den 17. Januar 2013 um 12:40 Uhr



roboLink Sensorik: magnetischer Drehencoder AS5304

Geschrieben von: Malte

Donnerstag, den 03. Januar 2013 um 10:36 Uhr - Aktualisiert Donnerstag, den 17. Januar 2013 um 12:40 Uhr



~~ROBOTIK~~