

Rotationsdekoder für robolink

Geschrieben von: Administrator

Samstag, den 11. September 2010 um 15:17 Uhr - Aktualisiert Donnerstag, den 01. Januar 2015 um 18:52 Uhr



Nachdem das Auslesen der Drehencoder des robolinks - zumindest in Form eines experimentellen Aufbaus - recht schnell und problemlos realisiert war, hat Herr Martin Raak, einer der igus Entwicklungsingenieure des robolinks, bei mir angefragt, ob ich nicht ein einfaches kleines Encoderauslesegerät für ihn bauen könnte. Das Gerät sollte einerseits dazu dienen, die einwandfreie Funktion der Encoder im Gelenk überprüfen zu können, andererseits dazu, ihre Funktionsweise für Demonstrationszwecke anschaulich zu machen. Weil ich nach wie vor begeistert von dem robolink-Konzept bin, habe ich mich über dieses Interesse seitens der Firma igus natürlich sehr gefreut und bin der Anfrage dementsprechend gerne nachgekommen. [Hier beschreibe ich kurz das Gerät, das in diesem Rahmen entwickelt wurde.](#)