

Humanoider Arm auf Basis des robolink Systems

Geschrieben von: Malte

Dienstag, den 30. November 2010 um 20:12 Uhr - Aktualisiert Donnerstag, den 29. September 2011 um 13:13 Uhr



Meine Experimente mit dem [robolink-System](#) von igus bedeuten zwar viel Arbeit, aber eben auch viel Spass - insbesondere dann, wenn man eine Konstruktion real vor sich stehen hat, die dem geistigen Bilde, das man einmal davon hatte, tatsächlich einigermaßen ähnlich geworden ist. Ich hatte mich im Zusammenhang des robolink Systems ja schon mit einer [möglichen Motorisierung, der Ansteuerung der Motoren, dem Auslesen der Winkelencoder](#) und einigem mehr beschäftigt. In letzter Zeit habe ich versucht, die bisher gesammelten Erfahrungen zusammenzubringen und für ein neues Projekt zu nutzen. Weil ich das eigentliche Potential des robolink-Systems im Kontext der humanoiden Robotik sehe, erschien es mir nur folgerichtig, etwas in diesem Bereich zu entwickeln. Um mich nicht von vornherein zu überfordern, habe ich mich entschieden, zunächst einen einzelnen Arm aufzubauen. Zugegebenermaßen ist es noch etwas übertrieben, die aktuelle Version als "humanoid" zu bezeichnen, aber immerhin, die ersten Schritte in diese Richtung sind getan. Die mechanische Konstruktion mitsamt Antrieben und ein Controller für die Gelenke ist in einer ersten Version fertig. Außerdem habe ich einen einfachen elektromagnetischen Greifer für den Arm entwickelt, der magnetische Gegenstände greifen kann.

[Hier gibt es eine erste kleine Übersicht dazu.](#)