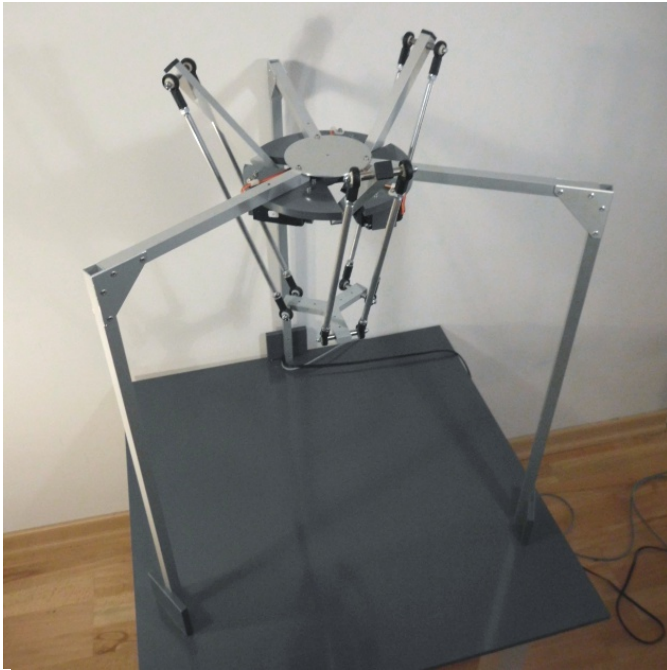


Delta-Parallel-Roboter "deltaR"

Geschrieben von: Malte

Samstag, den 23. Juli 2011 um 19:20 Uhr - Aktualisiert Montag, den 07. Januar 2013 um 19:41 Uhr



Seit ich zum ersten Mal einen Delta-Roboter in Aktion gesehen habe (es war [dieser hier](#)), war klar, dass ich mich früher oder später auch mal an einem solchen Aufbau versuchen muss. Im Prinzip ist die zugrundeliegende mechanische Struktur nicht kompliziert, sodass ich den Aufbau vor einigen Monaten mal als Nebenprojekt begonnen habe. Ich bin natürlich im Vergleich zum oben verlinkten Video an verschiedenen Stellen Kompromisse eingegangen, dafür war das Projekt dann aber relativ "straight forward" umzusetzen. Vor einigen Tagen nun hat mein deltaR - so habe ich ihn getauft - auch endlich die ersten Bewegungen gemacht. Um einen ersten einfachen Anwendungsfall zu haben, der einen anschaulichen Eindruck von der Genauigkeit des Roboters vermittelt, habe ich ihn als Plotter verwendet. Was die Präzision angeht ist, kann der Roboter zwar nicht ganz mit seinen deutlich aufwendiger konstruierten Artgenossen mithalten, im Prinzip funktioniert das System aber sehr gut.

[Hier beschreibe ich das Projekt etwas ausführlicher, allerdings werde ich den Artikel aus Zeitmangel nur nach und nach weiter ausbauen können.](#)