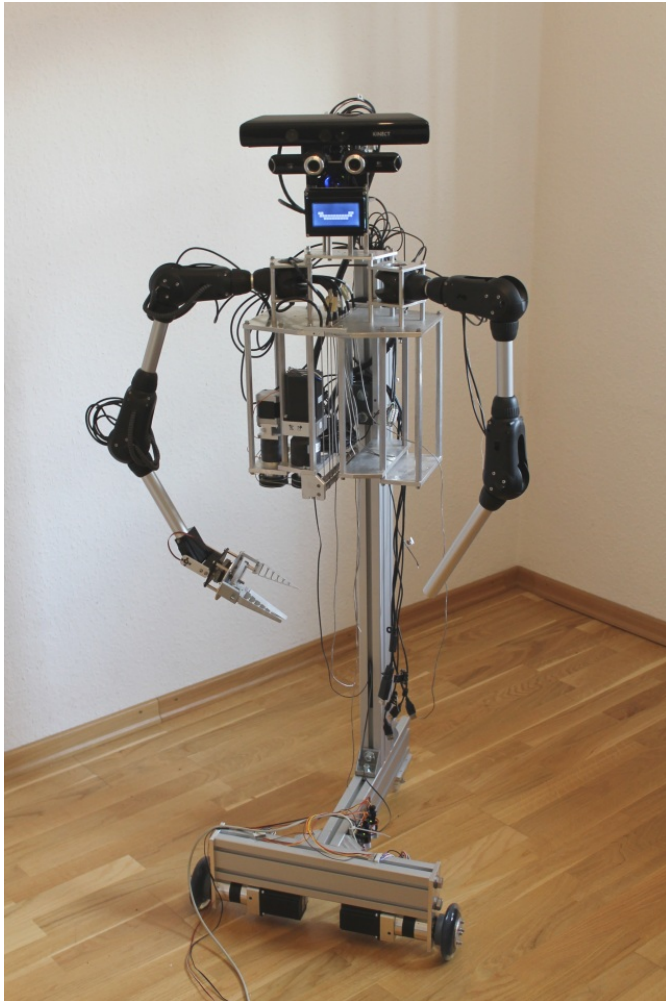


Humanoider Roboter A1 [update]

Geschrieben von: Malte

Mittwoch, den 08. August 2012 um 10:44 Uhr - Aktualisiert Mittwoch, den 09. Januar 2013 um 15:22 Uhr



Ein größeres Projekt, an dem ich schon seit einiger Zeit arbeite, ist mein humanoider Roboter "A1". Auch wenn er noch nicht einmal in seiner Grundfunktionalität fertiggestellt ist, habe ich mir jetzt die Zeit genommen, ihn hier vorzustellen. Der Torso hat zwei Arme mit jeweils fünf (bzw. sechs) Drehachsen, die als Gelenke das robolink von igus verwenden. Die Gelenke werden von Schrittmotoren mit Planetengetriebeaufsätzen angetrieben. Eine erste Version eines Motorcontrollers ist soweit fertiggestellt, dass er die Stellungssensoren in den Gelenken auslesen, einen Motor antreiben und damit eine Positionsregelung durchführen kann. Der Torso besitzt außerdem einen Sensorkopf mit zwei Bewegungsachsen, der mit einer Microsoft Kinect und zwei Logitech QuickCam 9000 Pro Kameras ausgestattet ist. Mit dieser Ausstattung kann der Kopf sowohl räumlich sehen als auch hören. Er hat die Möglichkeit zur Sprachausgabe, die außerdem durch eine Animation auf einem LCD untermalt werden kann. Ein einfaches Greifwerkzeug auf Basis der FESTO FinGripper Finger ist als Hand für die Arme vorgesehen. Der Torso des A1 befindet sich auf einer mobile Basis, mit der er sich frei im Raum bewegen

Humanoider Roboter A1 [update]

Geschrieben von: Malte

Mittwoch, den 08. August 2012 um 10:44 Uhr - Aktualisiert Mittwoch, den 09. Januar 2013 um 15:22 Uhr

kann. [Hier geht es zu einer Beschreibung des aktuellen Stands des Projekts.](#)