

A1 Arm mit fünf motorisierten Achsen

Geschrieben von: Malte

Sonntag, den 27. Januar 2013 um 16:57 Uhr - Aktualisiert Mittwoch, den 13. Februar 2013 um 14:43 Uhr



Jetzt sind endlich alle fünf Achsen des rechten Arms meines humanoiden Roboters motorisiert und in Funktion. Die Entwicklung der Motorcontroller hat mich länger beschäftigt als ich erwartet habe. Und obwohl jetzt erstmal alles funktioniert, werde ich an dieser Stelle vermutlich noch weiter optimieren müssen. Ich verwende den nichtmotorisierten linken Arm des Roboters als Eingabegerät, mit dem eine Bewegungssequenz vom Benutzer vorgegeben werden kann. Die Bewegung wird simultan vom rechten Arm ausgeführt, kann aber außerdem auch eingelernt werden, um sie dann später automatisch vom Roboter wiederholen zu lassen. Um eine Vorstellung von der Wiederholgenauigkeit des Systems zu bekommen, habe ich einen Stift am Arm angebracht und ihn damit wiederholt zwei kleine Kritzeleien malen lassen. Die Deckung der gemalten Figuren vermittelt einen Eindruck von der Präzision. [In diesem Artikel sind die Arme näher beschrieben, es gibt dort auch einige Videos.](#)