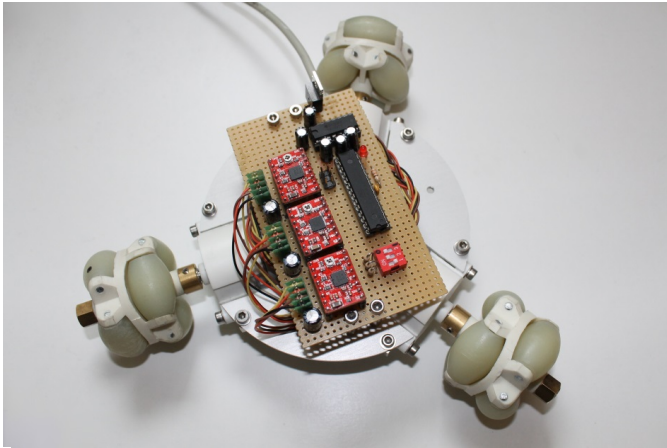


omniVehicle: Plattform mit omnidirektionalem Antrieb

Geschrieben von: Malte

Sonntag, den 26. Mai 2013 um 14:17 Uhr - Aktualisiert Sonntag, den 07. Juli 2013 um 13:33 Uhr



Mir schwirrt schon seit langem im Hinterkopf herum, die Basis meines humanoiden Roboters mit einem omnidirektionalen Antrieb auszustatten. Damit könnte er sich "aus dem Stand" sowohl drehen also auch beliebig in zwei Raumdimensionen bewegen, z. B. auch seitwärts (ohne sich zuvor drehen zu müssen). Ein solcher Antrieb würde dem menschlichen Gehen damit zumindest näher kommen, als der differentielle Zweiradantrieb, den ich aktuell verwende. Als kleine Vorstudie in diese Richtung habe ich mir billige omnidirektionale Räder - "omni wheels" - über ebay besorgt und damit mal eine einfache Roboterplattform motorisiert. [In diesem Artikel gibt es einige Informationen zu dem Vehikel.](#)