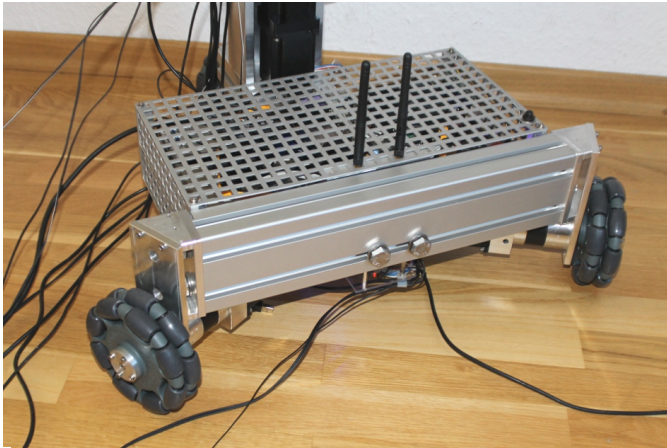


Update Humanoider Roboter A1: Basis mit Omniwheels

Geschrieben von: Malte

Montag, den 12. August 2013 um 08:29 Uhr - Aktualisiert Montag, den 12. August 2013 um 08:42 Uhr



Zunächst hatte ich die Basis des A1 als Dreirad mit zwei unabhängig angetriebenen Vorderrädern und einer passiven Lenkrolle hinten realisiert. Diese Art differentieller Antrieb hat den Nachteil, dass man die Plattform damit nicht aus dem Stand zur Seite (d. h. senkrecht zur Rotationsebene der Räder) bewegen kann. Wenn man sich an den Bewegungsmöglichkeiten von Zweibeinern orientiert, ist deshalb ein omnidirektionaler Antrieb ein realistischeres Antriebskonzept für einen humanoiden Roboter. Als kleine Vorstudie dazu habe ich deshalb kürzlich eine kleine Plattform mit Omniwheels aufgebaut. Nachdem das problemlos geklappt hat, wurde jetzt auch der A1 mit einem solchen Antrieb ausgestattet. [Im Artikel zur mobilen Basis ist der neue Antrieb dargestellt.](#)