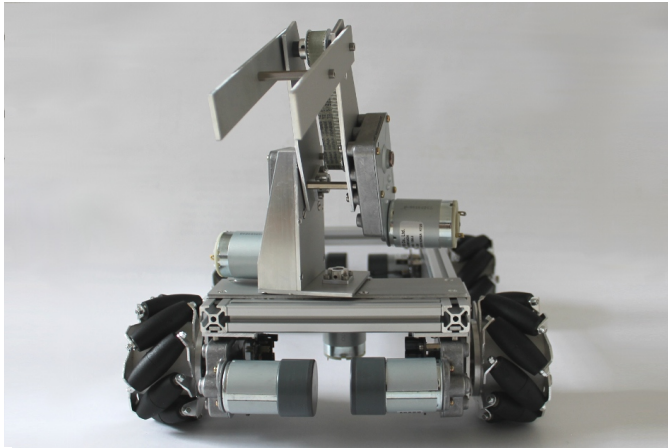


Neues Projekt: 5-Achs-Arm für Mecanum Wheel Basis

Geschrieben von: Malte

Freitag, den 10. April 2015 um 09:12 Uhr - Aktualisiert Freitag, den 10. April 2015 um 09:20 Uhr



Mir gefiel die Idee, auf meiner Mecanum Wheel Plattform einen Arm zur Verfügung zu haben - ähnlich dem Kuka youBot. Es zeigte sich, dass mit den Antriebsmodulen, die ich für meine Mecanum Wheel Plattform gebaut habe, auch eine versuchsweise sehr simpel umgesetzte Positionsregelung auf Antrieb recht gut funktionierte. Weil ich außerdem noch einige Exemplare der Platine für die Module übrig habe, lag nahe, die Module als Stellmotoren für einen robotischen Arm zu verwenden. Der Arm ist aktuell mit fünf Achsen geplant. Die ersten drei Achsen wurden auf Grundlage der Antriebsmodule aufgebaut. [In diesem Artikel beschreibe ich den Fortgang des Projektes.](#)