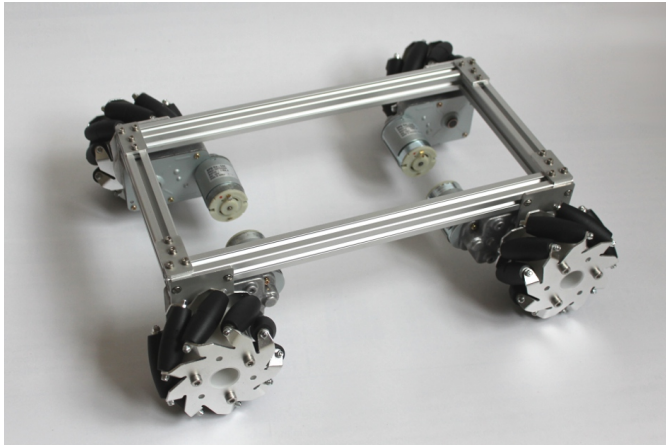


## Omnidirektionale Roboterbasis mit Mecanum Wheels

Geschrieben von: Malte

Montag, den 22. Dezember 2014 um 17:57 Uhr - Aktualisiert Donnerstag, den 12. Februar 2015 um 21:39 Uhr

---



An zweien meiner Roboter habe ich bisher omnidirektionale Antriebe verwendet. Bei den Allseitenrädern, die bei diesen beiden Robotern zum Einsatz kommen, sind die passiven Rollen senkrecht zur angetriebenen Drehachse der Räder orientiert. Es gibt noch einen weiteren Typ eines Allseitenrades, der eine andere Struktur hat: das Mecanum Rad. In diesem Falle sind die passiven Rollen in einem Winkel von  $45^\circ$  zur angetriebenen Drehachse orientiert. Diese Konstruktion erlaubt es, dass die Räder im Rechteck - also wie bei einem gewöhnlichen Auto - angeordnet werden können, und dabei trotzdem die Omnidirektionalität des Antriebes erhalten bleibt. Genau das ist beim erstgenannten Radtyp nicht der Fall. Vor kurzem bin ich auf die Mecanum Räder des chinesischen Herstellers nexusrobot aufmerksam geworden. Ich habe mir dort einen Satz 100 mm Räder bestellt und begonnen, auf dieser Grundlage eine mobile omnidirektionale Roboterbasis aufzubauen. [Bisher ist nur das Chassis mit den vier einzeln motorisierten Mecanum Wheels fertig gestellt.](#)