

Antriebseinheiten für die Mecanum-Wheel-Plattform

Geschrieben von: Malte

Donnerstag, den 12. Februar 2015 um 21:29 Uhr - Aktualisiert Samstag, den 14. Februar 2015 um 10:41 Uhr



Mittlerweile ist die Elektronik für die Antriebseinheiten meiner Mecanum-Wheel-Plattform in ihren Grundzügen fertig. Jeder Getriebemotor bekommt eine Platine mit eigenem AVR m168. Die AVR's werden als I2C Slaves von dem übergeordneten Master-Controller angesprochen. Ein magnetischer Drehencoder, ein AS5048A, misst die Stellung des Motorabtriebs. Als Motortreiber fungiert ein - eventuell etwas unterdimensionierter - DRV8801. Der AVR kann dann später auf dieser Grundlage eine Drehzahlregelung für das jeweilige Rad durchführen. [Hier am Ende dieses Artikels beschreibe ich kurz den aktuellen Stand.](#)