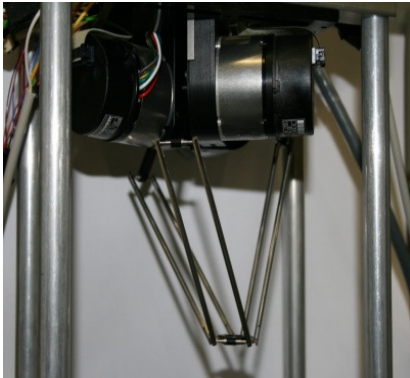


Ansteuerung des Pocket Delta Roboters



Roman
Eugster

Studierender	Roman Eugster
Dozentin	Prof. Dr. Agathe Koller-Hodac
Themengebiet	Mechatronik und Automatisierungstechnik
Projektpartner	Asyrl SA und Credimex AG
Studienarbeit im Herbstsemester 2009	



Pocket Delta Roboter

Aufgabenstellung: Im Rahmen einer Semesterarbeit soll ein Pocket Delta Roboter durch einen Controller angesteuert werden können, welcher geringere Abmessungen bietet als in der bestehenden Lösung. Hierfür wird ein Controller von Precise Automation zur Verfügung gestellt.

Ziel der Arbeit: Durch die Analyse und die Implementierung der mechatronischen Kette sollen verschiedene Komponenten wie Motoren, Encoder, Sensoren an die Steuerung angeschlossen und in Betrieb genommen werden. Durch

optimale Einstellungen der Komponenten soll der Pocket Delta Roboter eine Performance aufweisen, welche mindestens so gut ist wie beim bestehenden Produkt.

Lösung: Die verschiedenen Schnittstellen und die Motorregler wurden implementiert. Eine Pick and Place Applikation wurde vorbereitet. Die Parameter konnten noch nicht optimal eingestellt werden, sodass die komplette Inbetriebnahme und die Verifikation noch ausstehend sind.