

Diplomarbeit: **FLAME - Flexible robot Arm for Mobile Expandable systems**

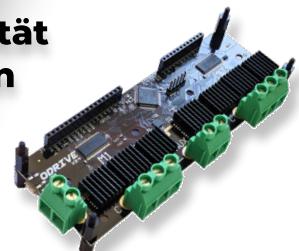
Abteilungsübergreifend:
**In enger Zusammenarbeit zwischen
MB und IF Abteilung entstanden**

**4 Achsen für maximale Flexibilität
auf mobilen Robotikplattformen
wie dem Festo Robotino**

**High-performance BLDC
Servomotoren mit
ODrive Servoreglern**

**Besonders universell
durch Arduino Steuerung
mit Ethernet-Schnittstelle**

**Große Reichweite nutzt
das volle Potential des
Robotinos**



ODRIVE
High performance motor control



Projektteam:
Antonia Tomasova-Oberhauser
Niklas Wieser
Florian Zachs

2021-2022

Betreuer:
Dr. Michael Stifter
Dipl.-Ing. Martin Schubert

htl wiener
neustadt
Höhere technische Bundes-
Lehr- und Versuchsanstalt