

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

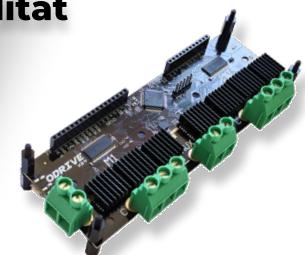


**4 Achsen für maximale Flexibilität  
auf mobilen Plattformen  
wie dem Festo Robotino**

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

**Universell durch Arduino  
Steuerung mit  
Ethernet-Schnittstelle**

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



**O***DRIVE*  
High performance motor control



**Projektteam:**  
**Antonia Tomasova-Oberhauser**  
**Niklas Wieser**  
**Florian Zachs**

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

**htl** wiener  
neustadt  
Höhere technische Bundes-  
Lehr- und Versuchsanstalt