

1 Automatisierter Spulenwickler

Das Ziel dieses Projektes ist es eine Maschine zu bauen, welche, anhand der vorgegebenen Maße eines Spulenkörpers, automatisiert diese mit Kupferlackdraht umwickeln kann und dabei den, im vorher festgelegten, Spulenwiderstand R möglichst genau trifft. Hierbei soll sowohl die Form des Spulenkörpers, als auch Draht Dicke und Material frei wählbar sein. Die Wicklungen sollen parallel liegen, auch bei mehreren Lagen und Drahtdurchmessern von nur ca. AWG 42 (0,0633 mm).

Die Konstruktion des Gerätes ähnelt der einer Drehbank. Der Spulenkörper soll mittels Servo-/Stepper-Motor gedreht werden, während der Draht über eine Führungseinheit, welche sich auf einer zweiten Achse neben der Hauptdrehachse befindet, gezogen wird. Die Führungseinheit wird mittels eines weiteren Stepermotors und einer Welle linear bewegt.

Die Drehzahl des Spulenkörpers muss zur Steuerung bestimmt werden, z.B. mittels eines Hallsensor, oder bei höheren Geschwindigkeiten durch ein optisches System. Des weiteren muss die Position der Drahtführung ständig erfasst werden. Mechanische Herausforderungen:

Steifigkeit, Statik, Auflösung

Elektronische Herausforderungen:

Drehzahlmessung, Zeitauflösung, Closed Loop Stepper, Endstopper

Programmier Herausforderungen: