

Professionele bachelor Elektronica-ICT

Academiejaar: 2022 / 2023

**Odisee**  
DE CO-HOGESCHOOL

# Het maken en sturen van een robotarm

**Lectoren:** Sabine Martens  
Mario Wyns

**Verslaggevers:** Lennert De Geeter  
Roy De Volder  
Jorik Van Dorpe  
Lukas Verschraegen

**Klas:** 3ELO



Professionele bachelor Elektronica-ICT

Academiejaar: 2022 / 2023

**Odisee**  
DE CO-HOGESCHOOL

# Het maken en sturen van een robotarm

<b>Lectoren:</b>	Sabine Martens Mario Wyns
<b>Verslaggevers:</b>	Lennert De Geeter Roy De Volder Jorik Van Dorpe Lukas Verschraegen
<b>Klas:</b>	3ELO

## Abstract

# Inhoudsopgave

<b>Figurenlijst</b>	<b>7</b>
<b>Tabellenlijst</b>	<b>8</b>
<b>Afkortingenlijst</b>	<b>9</b>
<b>Begrippenlijst</b>	<b>11</b>
<b>Inleiding</b>	<b>12</b>
<b>1 Onderzoek</b>	<b>13</b>
<b>1.1 Motoren</b>	<b>13</b>
1.1.1 Stappenmotor	14
1.1.2 Servomotor	14
1.1.3 DC motoren	14
1.1.4 Brushless DC motoren	14
<b>1.2 Sensoren</b>	<b>17</b>
1.2.1 Voeding	19
1.2.2 Communicatie	21
1.2.3 Programmatiecircuit	21
1.2.4 Sensor voor het aansturen van de stappenmotor	22
<b>1.3 Mechanica</b>	<b>23</b>
1.3.1 Cartesische robotarm	23
1.3.2 Articulated robotarm	24
1.3.3 SCARA-robotarm	25
<b>1.4 Veiligheid</b>	<b>26</b>
<b>1.5 Opzetstuk</b>	<b>27</b>
<b>2 Ontwerp</b>	<b>29</b>
<b>2.1 Blokschema</b>	<b>29</b>
<b>2.2 Componenten</b>	<b>29</b>
<b>2.3 BOM (Bill of Materials)</b>	<b>29</b>
<b>2.4 Schema</b>	<b>29</b>
<b>2.5 Board design</b>	<b>29</b>
<b>3 Realisatie</b>	<b>29</b>
<b>3.1 Bestukking</b>	<b>29</b>
<b>3.2 Programmatie</b>	<b>29</b>
<b>3.3 Motoren</b>	<b>29</b>
<b>4 Testen</b>	<b>29</b>
<b>4.1 Connecties</b>	<b>29</b>
<b>4.2 Veiligheid</b>	<b>29</b>
<b>4.3 Functionaliteit</b>	<b>29</b>
<b>4.4 Programmatie</b>	<b>29</b>
<b>4.5 Mechanische onderdelen</b>	<b>29</b>
<b>Conclusie</b>	<b>29</b>
<b>Literatuurlijst</b>	<b>30</b>
<b>Bijlagenoverzicht</b>	<b>32</b>

Bijlage 1: Kopieën datasheets	32
Bijlage 2: Logboek rapporteren	33

## Figurenlijst

Figuur 1: Arduino mkr wifi 1010	17
Figuur 2: ESP32	17
Figuur 3: ESP32-WROOM-32D chip zonder pcb	19
Figuur 4: USB-C pinout	19
Figuur 5: Typische applicatie LDO	20
Figuur 6: Full-step vs. micro-step	22
Figuur 7: Verschillende types robotarmen	23
Figuur 8: Cartesische robotarm en de aluminium profielen	23
Figuur 9: LumenPnP cartesische robotarm	24
Figuur 10: Lasrobot      Figuur 11: Assemblagerobot	24
Figuur 12: Scara-robotarm	25
Figuur 13: Uitgewerkt versie PyBot      Figuur 14: 3D-Assenstelsel	25
Figuur 15: Parallele grijper	27
Figuur 16: Pneumatische hoek-grijper	27

## Tabellenlijst

Tabel 1: Afkortingenlijst	9
Tabel 2: Begrippenlijst	11
Tabel 3: Vergelijking van motoren	15
Tabel 4: Microcontrollers vergelijken	18



## Afkortingenlijst

Tabel 1: Afkortingenlijst

Afkorting	Betekenis
BOM	Bill of Materials
IC	Integrated circuit
DC	Direct current
PWM	Pulse-width modulation
MCU	Microcontroller unit
ESC	Electronic speed control
NEMA	National Electric Manufacturers' Association
pcb	Printed circuit board
IoT	Internet of Things
SoC	System-on-chip
SPI	Serial Peripheral Interface
I2C	Inter-Integrated Circuit
UART	Universal asynchronous receiver-transmitter
BLE	Bluetooth Low Energy
USB	Universal Serial Bus
LDO	Low-dropout
TTL	Transistor-Transistor Logica
RMS	Root Mean Square

DIR	Direction
OTP	One-time programmable
SRAM	Static random-access memory

# Begrippenlijst

Tabel 2: Begrippenlijst

Begrip	Verklaring
Brushless	Geen gebruik maken van fysieke contacten naar de commutator van de motor.
Flash	Flash is de verzamelnaam voor opslagsystemen waar data wordt opgeslagen op chips die hun informatie behouden nadat de voedingsspanning is weggehaald. Het is een vorm van niet-vluchtig geheugen dat in 1984 voor het eerst op de markt kwam.
SRAM	<p>Static random-access memory is een geheugen waarvan de inhoud niet periodiek geüpdatet hoeft te worden.</p> <p>De opgeslagen data in een SRAM kunnen te allen tijde en in elke volgorde worden uitgelezen en wijzigen enkel als ze worden overschreven of als de IC spanningsloos wordt. Het is dus een vluchtig geheugen.</p>
Pinout	Een pinout is een verwijzing naar de pinnen of contacten die een elektrisch apparaat of connector verbinden. Het beschrijft de functies van uitgezonden signalen en de circuit input/output (I/O) vereisten.
Royaltyvrij	Royaltyvrij is een term die wordt gebruikt om bepaalde soorten intellectuele eigendom te beschrijven zonder royalty's te betalen. Eigenaars van intellectuele eigendom moeten dit label specifiek op hun inhoud toepassen, zodat iedereen het op dezelfde manier kan gebruiken.
Beheersmaatregelen	Beheersmaatregelen zijn de maatregelen die genomen worden om de risico's waaraan ondernemingen blootstaan te beheersen.
Consciëntie	Nauwkeurigheid.
SCARA	Selective Compliance Articulated Robot Arm

## Inleiding

In dit project wordt een prototype van een robotarm ontworpen en ontwikkeld. De arm moet met toegankelijke hardware en machines vervaardigd kunnen worden. De robotarm wordt ontworpen binnen een industriële omgeving waar hij repetitieve taken precies zal moeten uitvoeren.

In een eerste hoofdstuk wordt onderzoek gedaan naar de verschillende mogelijkheden van de arm. Die kan namelijk mechanisch uit heel wat verschillende ontwerpstrategieën bestaan. Ook kan afhankelijk van de toepassing en de grijpfunctionaliteit andere tooling nodig zijn. De robotarm wordt logischerwijze gestuurd door motoren, ook hier zijn weer een aantal mogelijkheden met voor- en nadelen. De robotarm is een prototype voor in een industriële omgeving, ook veiligheid is dus een aandachtspunt.

Eens de basiseigenschappen in het onderzoek zijn uitgeklaard, kan al deze kennis in het ontwerp worden overgenomen. Dat is dan ook het volgende hoofdstuk van dit onderzoek en omvat zowel een mechanisch als elektronisch ontwerp. Delen zoals een blokschema, componenten, Bill of Materials en elektronische schema's, alsook een finaal mechanisch ontwerp worden in dit tweede hoofdstuk besproken.

Eens alle ontwerpen en onderzoeken zijn uitgevoerd, kan worden overgegaan tot de realisatie van de arm. In het derde hoofdstuk wordt de bestukking van de PCB besproken en de programmatie ervan. Ook het 3D-printen van de arm en zijn assemblageproces komen hier aan bod.

Wanneer de robotarm tot slot dan volledig geassembleerd is, kan de testfase worden ingezet. In dit vierde hoofdstuk worden functionaliteit en veiligheid extra onder de loep genomen en eveneens het oplossen van problemen met mechanische onderdelen en programmatie.

Via een experimentele onderzoeksmethode wordt dit project en dossier opgebouwd. De belangrijkste bronnen zijn datasheets van de componenten en diverse online bronnen en ontwerpen.

# 1 Onderzoek

Om vlot van start te gaan met het project is het belangrijk om voorkennis te hebben van de onderdelen van een robotarm.

In dit hoofdstuk worden verschillende onderdelen vergeleken die noodzakelijk zijn om een robotarm te laten functioneren. De focus ligt vooral op de realiseerbaarheid en het gebruiksgemak van verschillende producten. Vooraleer een ontwerp van toepassing is, is vergelijken van producten noodzakelijk om te weten wat haalbaar is. Kosten en gebruiksgemak zijn hierbij uiteraard belangrijk.

De motoren, sensoren, het mechanische deel van de robotarm, de veiligheid en tot slot het opzetstuk van de robotarm zijn de belangrijkste onderdelen van dit project. Dit is de reden waarom er naar elk onderdeel onderzoek zal gebeuren. Om verschillende materialen te verplaatsen zijn immers andere en eventueel nauwkeurigere opzetstukken nodig. Hierdoor wordt het belang van de vervangbaarheid van een opzetstuk benadrukt.

## 1.1 Motoren

Motoren zijn een hoofdzaak bij het ontwerpen van een robotarm. Waarmee rekening moet gehouden worden, is dat bij de basis van de robotarm een zware motor mag gebruikt worden. Op het einde van de robotarm zullen lichtere motor gekozen worden die nog steeds krachtig genoeg zijn om een bepaald gewicht te heffen.

Als er zware motoren op het einde van de arm zouden hangen, dan zou de robotarm dat gewicht ook moeten heffen. Aangezien motoren zijn opgebouwd uit spoelen en vaak uit een metalen kern, is dit wel degelijk van belang want deze elementen beïnvloeden het gewicht snel.

De beweeglijkheid van een motor is belangrijk, een vloeiende beweging is een onderdeel waar naar gekeken wordt. Uiteraard is dit eveneens afhankelijk van de sensoren waarmee de motor wordt aangestuurd. Vandaar het gebruik van motoren die gemakkelijk compatibel zijn met een IC. Om kracht in de motor te behouden wordt er bekeken of er intern tandwielen zijn geplaatst.

Naast de vooraf besproken aspecten speelt ook de kostprijs – die varieert naargelang de grootte van de motor- een grote rol. Hoe groter de motor, hoe hoger de prijs zal zijn, want hoe groter de motor, hoe meer koper er gebruikt wordt, en koper is duur. Energiezuinig is een motor meestal niet, maar dit is wel belangrijk.

Er bestaan verschillende motoren zoals: stappenmotoren, servomotoren, DC motoren en brushless DC motoren. Bekijk de vergelijking en de uitleg van de meest voorkomende motoren in de elektronica in onderstaande Tabel 3.

De vergeleken motoren zijn geselecteerd op basis van populariteit en kracht:

#### 1.1.1 Stappenmotor

Als er gekeken wordt naar kracht en populariteit, dan wordt er vaak gebruik gemaakt van een NEMA 17 motor, de motor is vooral populair in toepassingen met de 3D-printer [1].

#### 1.1.2 Servomotor

Bij een servomotor is kracht een grote factor, een motor die 25 kg kan heffen is dus de beste keuze. De td-8125mg is dus een veel gebruikte optie en is hier de beste mogelijkheid [2].

#### 1.1.3 DC motoren

Voor DC motoren wordt er gesproken van een transmissiemotor, het woord transmissie spreekt voor zich, er is namelijk een tandwieloverbrenging aanwezig [3].

#### 1.1.4 Brushless DC motoren

Aangezien de brushless DC motoren van oorsprong weinig gewicht kunnen dragen, is de populariteit van belang. Drone motoren, zoals de Pichler motor, zijn de meest gebruikte in hun soort [4].

De conclusie uit Tabel 3 is dat er in dit project een combinatie zal worden gebruikt van stappenmotoren en servomotoren. De brushless DC motor en de DC motor hebben allebei een continue beweging, wat niet ideaal is, en worden om die reden niet in dit project gebruikt.

Tabel 3: Vergelijking van motoren

	<b>Stappenmotoren</b>	<b>Servomotoren</b>	<b>DC motoren</b>	<b>Brushless DC motoren</b>
<b>Beweging</b>	Een stappenmotor kan verschillende posities aannemen. Er is een vloeiende beweging om van de ene positie naar de andere te gaan.  De verandering gebeurt heel snel en precies.	Een servomotor heeft een vloeiende beweging bij het verdraaien, maar is niet altijd even precies doordat sommige motoren plastic tandwielen hebben.  Het voorbeeld is daarom met metalen tandwielen.	De vloeiende beweging van een DC motor draait constant in eenzelfde richting. Voor de robotarm is de DC motor niet geschikt aangezien er een positie moet worden bepaald.	Een brushless DC motor is een motor die heel vloeiend draait, maar hij heeft ook een continue beweging zoals de normale DC motor. Er is ook een speciale sturing nodig om controle te krijgen over de snelheid.
<b>Gewicht motor</b>	280 g	62 g	200 g	29 g
<b>Hefkracht</b>	4,0 kg/cm	25 kg/cm	75 kg/cm	730 g/cm
<b>Kostprijs</b>	€ 11	€ 11,5	€ 12	€ 27,99
<b>Tandwielen</b>	Er zijn geen ingebouwde tandwielen aanwezig.	De motor in het voorbeeld heeft ingebouwde, metalen en robuuste tandwielen om aan een groot hefvermogen te komen.	De motor in het voorbeeld heeft ingebouwde, metalen en robuuste tandwielen om aan een groot hefvermogen te komen.	Er zijn geen ingebouwde tandwielen aanwezig.

<b>Draaihoek</b>	Er is een staphoek van 1,8° per stap.	0-180° aangestuurd met een PWM-sigitaal.	Een DC motor heeft altijd een continue draaihoek, en is dus niet instelbaar.	Een brushless DC motor heeft altijd een continue draaihoek, en is dus niet instelbaar.
<b>Stroom</b>	1,7 A	3,4 A	200 mA	23 A
<b>Aanstuurbaarheid</b>	Aangezien er meerdere spoelen gebruikt worden in de motor is er een bepaalde IC nodig om ze aan te sturen.	De servomotor heeft de mogelijkheid om via PWM aangestuurd te worden. Dit is gemakkelijk omdat bijna elke MCU dit signaal kan genereren.	Deze motor kan aangestuurd worden door voeding op de motor te zetten, dit werkt zonder enig stuursignaal.	Om aan te sturen heeft de brushless DC motor een ESC nodig.
<b>Aansluitbaarheid</b>	Deze motor heeft een dikke en stevige as van 5 mm diameter om iets op aan te sluiten.  Een veel gebruikte motor is een NEMA 17 motor met standaard montagepunten.	De motor heeft een metalen as met ribbels om betere grip te krijgen en een hol center waar je een schroef kan indraaien. De aansluiting is dus heel sterk en stevig. Een nadeel is dat de diameter van de as redelijk klein is.  Er zijn twee montagepunten aanwezig.	De aansluitbaarheid bij deze DC motor is super, hij heeft een D-vormige as voor ultieme krachtoverbrenging.  De asdiameter is 6 mm en de motor zelf heeft geen montagepunten.	De motor kan je goed koppelen aan onderdelen doordat hij een stevige metalen as heeft met een diameter van 15 mm. Hierop zit nog een bevestigingsstuk dat kan worden vastgeschroefd.  De motor heeft vier montagepunten.



## 1.2 Sensoren

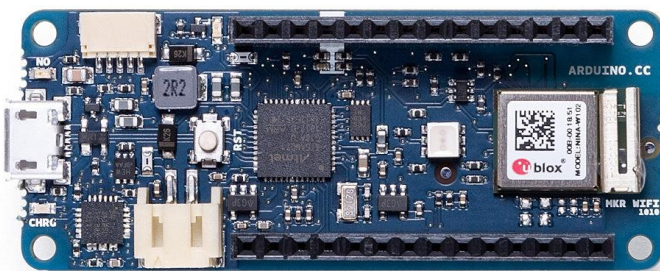
Sensoren zijn van groot belang bij een robotarm. Vooraleer de sensoren iets kunnen lezen of sturen, moet er een microcontroller worden gezocht. De MCU stelt het brein van de pcb voor en is extreem belangrijk.

Er bestaan verschillende modellen microcontrollers. Aangezien een wificonnctie belangrijk is om bijvoorbeeld data te sturen naar een website, zijn er enkele microcontrollers die gebruik maken van ingebouwde antennes. Deze laatste worden gebruikt bij Internet of Things (IoT) applicaties.

Er zal een vergelijking worden gemaakt tussen de twee populairste MCU's van de grootspelers op de markt, namelijk Arduino met "Arduino mkr wifi 1010" [5] en Espressif met "ESP32" [6].

Aangezien de ESP-boards open source zijn, zijn er ook andere fabrikanten die gelijkaardige system on a chip (SoC) microcontrollers verkopen.

De ESP-boards kunnen zowel voor professionele als amateuristische toepassingen gebruikt worden. De boards zijn open source en op die manier is het gemakkelijk om te achterhalen hoe ze geprogrammeerd kunnen worden.



*Figuur 1: Arduino mkr wifi 1010*



*Figuur 2: ESP32*

Tabel 4: Microcontrollers vergelijken

Fabrikant	Arduino		Espressif	
Product	Mkr wifi 1010		ESP32	
Chip	ATSAMD21		ESP32-WROOM-32D	
Geheugen	FLASH: 256 kB	SRAM: 32 kB	FLASH: 4 MB	SRAM: 520 kB
Interface	SPI/ I2C/ UART		SPI/ I2C/ UART	
Wifi	Ja		Ja	
BLE	Neen		Ja	
Voltage	5 V input	3,3 V output	5 V input	3,3 V output
Pinout	Digitaal/ analoog/ PWM		Digitaal/ analoog/ PWM	
Afmetingen	61,5 mm x 25 mm		52 mm x 28 mm	
Prijs	€ 33,50		€ 9,50	

Wat direct opvalt bij de vergelijking is de prijs, de Arduino microcontroller is veel duurder. De rest van de eigenschappen is zo goed als gelijk. Bij de Espressif variant is het geheugen beter én is er de mogelijkheid om voor die goedkopere prijs zelfs BLE te hebben.

Er hoeft niet langer getwijfeld te worden, de keuze gaat naar Espressif als het op MCU's aankomt. De ESP32 is een heel goed ondersteunde microcontroller om de nodige doeleinden waar te maken. Dit hoeft niet precies de ESP-WROOM-32 te zijn, maar kan ook een variant zijn binnen deze familie, aangezien de meeste eigenschappen gedeeld worden.

Nu de chip gevonden is, is het belangrijk om te weten welke sensoren compatibel zijn met deze MCU's.

Er zal eerst gekeken worden hoe een ESP32 van spanning zal voorzien worden als er enkel met de chip zelf [7] gewerkt wordt, een voorstelling van de chip ziet u hieronder in Figuur 3.

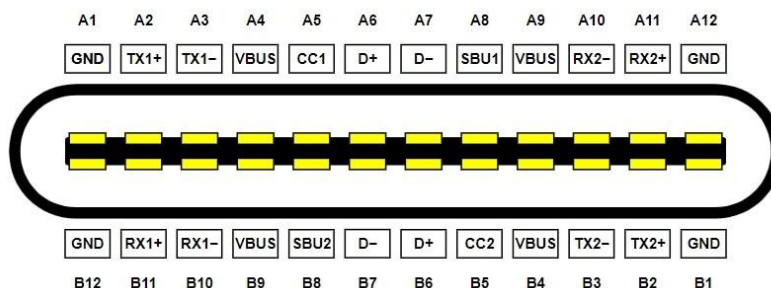


Figuur 3: ESP32-WROOM-32D chip zonder pcb

### 1.2.1 Voeding

Vroeg of laat zal er USB-C moeten worden gebruikt voor elk nieuw elektrisch apparaat op de handelsmarkt volgens volgende bron van het Europees parlement [8]. Dit zou van start gaan in de herfstperiode van 2024 en zou vanaf dan langzaam moeten ingeburgerd worden.

Dit is dan ook direct een goede reden om de USB-C te implementeren in het project. De connector heeft als eigenschap dat hij gebruiksvriendelijk is. Het maakt niet uit in welke richting de kabel wordt aangesloten, communicatie en voeding met het apparaat is er direct via de 24 pins-connector. Het grote voordeel van USB-C is dat er een hogere datatransmissiesnelheid is en een hogere stroomvoorziening van 100 W bij 20 V en 5 A. Een voorstelling van zo een connector ziet u in Figuur 4



Figuur 4: USB-C pinout

De voorstelling hierboven (Figuur 4) geeft de pinnen weer voor elk mogelijk protocol. Er zijn dan ook verschillende protocollen zoals Thunderbolt, Displayport, HDMI en USB die USB-C ondersteunen. Belangrijk voor communicatie met de ESP-chip is het USB-protocol.

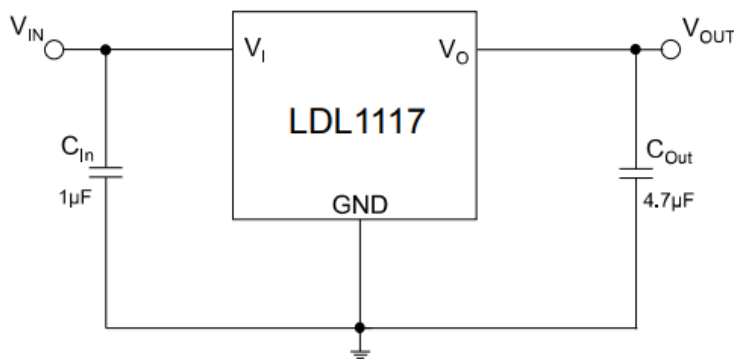
Om de ESP te voeden, is het belangrijk dat die de juiste spanning krijgt. De chip wordt gevoed met een spanning van 3,3 V wat met een Low-dropout regulator (LDO) verkregen wordt.

Dit is een lineaire DC-spanningsregelaar die de uitgangsspanning stabiel kan regelen op 3,3 V.

Het systeem werkt volgens het principe met potentiaalverschil tussen input en output, dit wil zeggen dat de ingang altijd hoger moet zijn dan de uitgang. Het energieverlies tussen deze twee spanningen wordt omgezet in warmte.

Er is geen verklaring voor de specifieke waarde van de condensatoren die rond een LDO staan (te zien in Figuur 5). De elektrolytische condensatoren dienen in een schakeling als spanningsbuffer, dit wil zeggen dat er nog steeds een kleine spanning aanwezig is als de algemene spanningsbron plots wegvalt in het circuit.

Keramische condensatoren zijn meestal heel laag van capaciteit en worden bij een LDO gebruikt als ontkoppelcondensatoren. Die dienen om ruis te filteren dat aanwezig is in een schakeling. [9]



Figuur 5: Typische applicatie LDO

### 1.2.2 Communicatie

Om te communiceren met een ESP-32 moet er een aparte chip worden gebruikt. Eén van de veel gebruikte mogelijkheden is de CP2102. Uit de USB-C poort komt een protocol dat USB heet, maar dit verstaat de ESP-32 niet. Wat de ESP wel verstaat is het UART protocol. Dit is de reden waarom gedacht wordt aan de veel gebruikte CP2102, het is namelijk een USB naar TTL Serial UART convertor.

TTL staat voor Transistor-Transistor Logica. Hieruit kan er worden afgeleid dat het een chip is op basis van transistoren. Waar TTL ook om bekend staat, is dat het spanningsniveau van 0 tot 5 V heeft.

Wat een groot voordeel is aan de CP2102, is dat het een complete plug-and-play interface-oplossing biedt met royaltyvrije stuurprogramma's. De chip is USB 2.0-compatibel wat zorgt voor snelle communicatie.

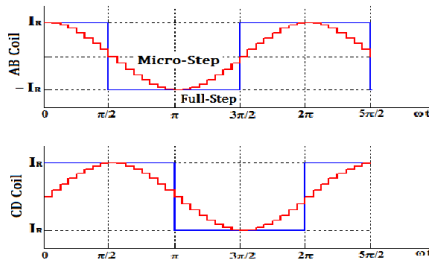
### 1.2.3 Programmatiecircuit

Er is een resetknop en een flashknop (of bootknop) nodig om een programma op de microcontroller te laden. De functie van de resetknop dient om de enable pin van de MCU naar een ground te trekken, want standaard staat de enable pin op een hoog niveau. Als dit gebeurt, dan wijkt de chip af van zijn standaardprogramma, wordt het onderbroken en dus ook gereset.

Om programma's in te laden kan er gebruik worden gemaakt van een simpel transistor netwerk om automatisch in te laden. Hiervoor is geen knop meer nodig. Als dit netwerk niet aanwezig is, zal tijdens het inladen van het programma op de flashknop moeten worden geduwd.

### 1.2.4 Sensor voor het aansturen van de stappenmotor

TMC2208 is een ultrastille tweefasige stappenmotor driver chip [10]. Het stuurt de motoren aan door full step en microstepping. TRINAMIC's geavanceerde stealthChop2 technologie zorgt voor een geruisloze werking, maximale efficiëntie en het beste motorkoppel. De snelle stroomregeling en de optionele combinatie met spreadCycle zorgen voor een zeer dynamische beweging.



Figuur 6: Full-step vs. micro-step

De bedoeling van microstepping is het omzetten van de blokgolf die de motor aanstuurt naar een sinusgolf. Een perfecte sinusgolf wordt nooit behaald maar de TMC2208 komt, in vergelijking met de A4988 en andere chips, er het dichtste bij. Dit komt omdat het gebruik maakt van 1/256 microstepping. Hierdoor worden de stappen zeer klein en worden er minimale trillingen gegenereerd, waardoor deze chip de motor zeer stil doet draaien.

Zonder microstepping maakte bijvoorbeeld een 4-stappenmotor vier stappen per volledige aswenteling (dus 90° per stap). Door gebruik te maken van een 1/256 microstepping worden de motorspoelen zo aangestuurd dat er  $4 * 256 = 1024$  stappen nodig zijn om een volledige omwenteling te maken (dus 0,3515625° per microstap).

Eigenschappen [11]:

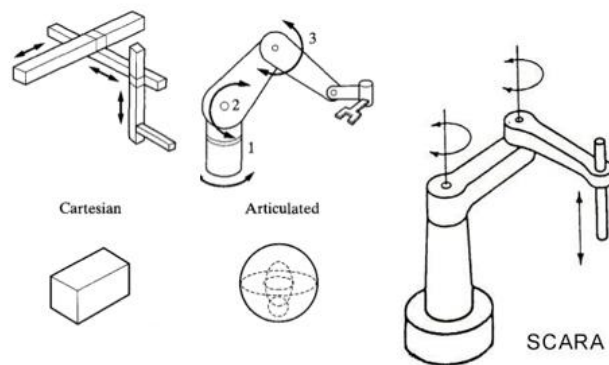
- Aandrijfcapaciteit tot 1,2 A (RMS) continue spoelstroom - 2 A piek
- STEP/DIR-interface met 2, 4, 8, 16 of 32 microstep pininstelling
- 256 microstappen door microPlyer™-interpolatie
- StealthChop2 voor stille werking en vloeiende bewegingen (standaardinstelling)
- SpreadCycle zeer dynamische motorbesturing chopper (schakelbaar via UART)
- Voedingsspanning motor: 5,5 tot 36 V
- Logische voedingsspanning: 3,3 tot 5 V
- Automatische stand-by stroomreductie (optie)
- Passief remmen en vrijloop
- Single Wire UART& OTP voor geavanceerde configuratie-instellingen
- Geïntegreerde pulsgenerator voor zelfstandige beweging

Een andere keuze om de motoren aan te sturen is de A4988 microstepping stappenmotor driver. Het voordeel van deze chip is dat deze een beetje goedkoper is. Het nadeel en de reden waarom deze chip niet gebruikt wordt, is dat de motoren veel meer lawaai maken.

## 1.3 Mechanica

In een vorig hoofdstuk werden de verschillende types motoren al besproken. Zoals werd bekeken heeft ieder type motor een verschillende draagkracht, en is die dus ook beter toepasbaar op verschillende punten.

Bij industriële armen wordt voor de scharnierpunten gebruik gemaakt van stappenmotoren en servomotoren. Afhankelijk van het type motor is een andere mechanische ontwerpstrategie nodig. Het prototype, besproken in dit dossier, zal worden uitgewerkt met een 3D-printer, ook dat is een belangrijk punt om rekening mee te houden. De verschillende mogelijkheden met deze eigenschappen kunnen worden opgedeeld in drie groepen. Deze groepen bestaan uit een cartesische, een articulated en een SCARA-robotarm, waarvan hieronder een afbeelding. Figuur 7 [12]



Figuur 7: Verschillende types robotarmen

### 1.3.1 Cartesische robotarm

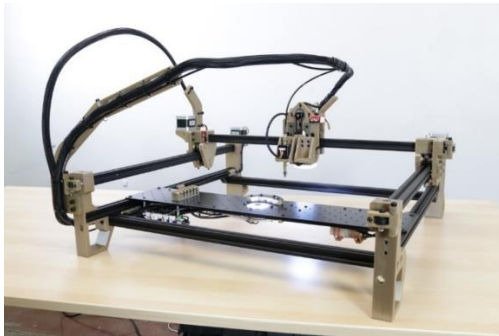


Figuur 8: Cartesische robotarm en de aluminium profielen

De cartesische robot lijkt het meeste op een klassieke CNC-machine of 3D-printer. Cartesische of lineaire robots werken op drie assen: X,Y en Z. Deze drie assen maken een beweging mogelijk van links naar rechts, van voor naar achter en van boven naar beneden. Door de specifieke opbouw van dit type robot is hij erg flexibel. Zo kan die afhankelijk van de toepassing snel en eenvoudig worden aangepast. Deze hoge flexibiliteit is te danken aan de typerende aluminiumprofielen waaruit de robot is opgebouwd. Deze profielen zijn internationaal verkrijgbaar in verschillende lengtes en breedtes en laten zich erg makkelijk bewerken. Hierdoor kunnen lagers, geleiders, ... makkelijk en snel worden gemonteerd. Door deze standaardprofielen kan ook de prijs van een cartesisch systeem erg aantrekkelijk zijn. Figuur 8 [13][14]



Een mogelijke toepassing van dit ontwerp is het open source LumenPnP project door Opulo. Figuur 9 [15]



*Figuur 9: LumenPnP cartesische robotarm*

Deze machine maakt het voor iedereen mogelijk een pcb op één niveau met hoge precisie te bestukken. De machine beweegt op de drie assen in rechte lijnen, een toepassing waar de cartesische robot uiterst geschikt voor is.

Zoals al eerder vermeld moet het volledige werkgebied worden omkaderd. Dit is een nadeel voor de robot die in dit onderzoek wordt gemaakt, aangezien bewegingsvrijheid een belangrijk punt is.

### 1.3.2 Articulated robotarm

Een derde type is de articulated of vrijdraaiende robot. Dit type robot lijkt het best op een menselijke arm met alle bijbehorende voordelen. Deze robotarm wordt gemonteerd op een draaiende basis. Met een basisaantal motoren kan de volledige 3D-ruimte rondom de arm worden bereikt. Naarmate meer motoren en assen worden toegevoegd, wordt de toegankelijkheid van dit gebied nog verbeterd. Dit type robot kent een wijde inzetbaarheid in de industrie; van taken zoals lassen en materialen verplaatsen tot volledige assemblage en inpakken. Figuur 10 [17]



*Figuur 10: Lasrobot*



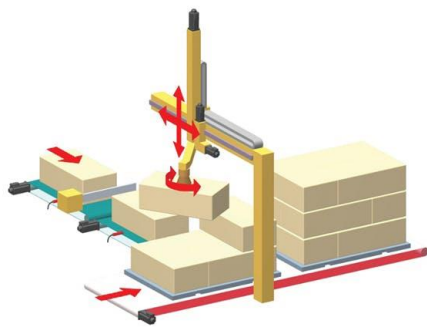
*Figuur 11: Assemblagerobot*

Eén van de voordelen van dit ontwerp is de centrale basis waar de hele arm op draait. In dit onderzoek brengt dit een belangrijk punt met zich mee, namelijk dat het volledige gewicht op één centrale motor en as terechtkomt. De andere motoren werken wel mee aan de beweging, op voorwaarde dat de onderste as die kan ondersteunen.

Om dit allemaal mogelijk te maken zijn overbrengingen op de motoren erg belangrijk.



### 1.3.3 SCARA-robotarm



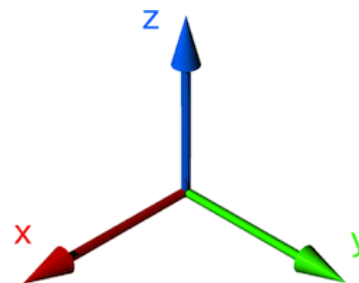
Het SCARA-ontwerp heeft net zoals de cartesische robot drie assen waarop die beweegt. Het verschil tussen beide zit echter tussen de manier waarop wordt bewogen. Het cartesische ontwerp doet dat telkens in een hoek van  $90^\circ$ , terwijl een SCARA-robot om zijn eigen as kan draaien. Dat maakt dit ontwerp uiterst geschikt voor het stapelen van dozen of voor assemblage. Figuur 12 [13]

Figuur 12: Scara-robotarm

Voor dit ontwerp zijn verschillende open source toepassingen beschikbaar. Bijvoorbeeld dit type door PyBot. [16]



Figuur 13: Uitgewerkt versie PyBot



Figuur 14: 3D-Assenstelsel

Het is opnieuw volledig uitgewerkt op een 3D-printer met standaardcomponenten erin verwerkt. Dit type geeft door zijn enkele roterende basis een beter beeld van de toepassing in dit onderzoek. Hij is gelimiteerd in de bewegingen die kunnen worden gemaakt. Zo is iedere beweging in de Z-richting of hoogte afhankelijk van één motor. Figuur 13

## 1.4 Veiligheid

Bij het ontwerpen en realiseren van een robotarm zijn verschillende aspecten van veiligheid van belang. Het uitvoeren van een goede risicoanalyse is hierbij cruciaal om mogelijke gevaren te identificeren die zich kunnen voordoen tijdens het gebruik van de robotarm. Het is daarbij van belang om potentiële gevaren voor zowel de bediener als andere personen in de omgeving van de robotarm te evalueren.

Stap één van de risicoanalyse omvat de identificatie van mogelijke gevaren, zoals snelle bewegingen van de robotarm die letsels kunnen veroorzaken, hoge temperaturen bij het gebruik van de robotarm, blootstelling aan elektrische stroom en mogelijke botsingen met personen of objecten in de buurt.

Stap twee van de risicoanalyse omvat de evaluatie van de waarschijnlijkheid dat de gevaren zich zullen voordoen en de mogelijke ernst van de gevolgen als ze zich voordoen. Op basis hiervan kan worden bepaald welke risico's prioriteit hebben bij het nemen van beheersmaatregelen.

Stap drie van de risicoanalyse omvat het identificeren van beheersmaatregelen om de risico's te verminderen of te elimineren. Dit kan bijvoorbeeld worden bereikt door het installeren van fysieke barrières rondom de robotarm of door gebruik te maken van sensoren die de robotarm kunnen stoppen wanneer een persoon in de buurt komt. Het is daarbij van belang om noodstoppen te installeren die de robotarm onmiddellijk stoppen wanneer er een onverwachte situatie ontstaat. Verder moeten alle gebruikers van de robotarm getraind zijn om veilig gebruik te maken van de robotarm en bijhorende apparatuur. Ook regelmatig onderhoud en inspectie zijn belangrijk om preventief te kunnen handelen.

Door rekening te houden met deze factoren en andere belangrijke veiligheidsaspecten, kunnen ontwerpers en gebruikers ervoor zorgen dat de robotarm veilig en efficiënt werkt.

## 1.5 Opzetstuk

Eén van de belangrijkste aspecten bij het maken van een robotarm is het ontwerpen van de opzetstukken. Een opzetstuk is het deel van de robotarm dat in contact komt met het object dat wordt verplaatst of bewerkt. Het type opzetstuk dat wordt gebruikt, hangt af van de toepassing en het gewenste resultaat.

Eén van de meest voorkomende opzetstukken voor een robotarm is de gripper. Dit opzetstuk wordt gebruikt om objecten vast te pakken en te verplaatsen. Er zijn verschillende soorten grippers, zoals parallelle grippers, hoekgrippers en pneumatische grippers. Parallelle grippers worden vaak gebruikt in industriële toepassingen, zoals het assembleren van producten, het verpakken van goederen of het laden en lossen van vrachtwagens. Ze zijn ook populair in laboratoriumomgevingen en in de gezondheidszorg voor het hanteren van delicate en gevoelige objecten. Over het algemeen bieden parallelle grippers een betrouwbare en efficiënte manier om objecten vast te pakken en te hanteren met behulp van een robotarm.



*Figuur 15: Parallelle gripper*

Hoekgrippers zijn een ander type gripper dat vaak wordt gebruikt. Zoals de naam al aangeeft, zijn hoekgrippers ontworpen om objecten vast te pakken en vast te houden met behulp van een set vingers die in een hoek zijn gepositioneerd ten opzichte van elkaar. Dit type gripper wordt gebruikt in toepassingen waarbij het vast te pakken voorwerp niet plat of rechthoekig is, maar een onregelmatige vorm heeft. Pneumatische grippers worden voornamelijk gebruikt voor het hanteren van delicate objecten zoals objecten die gemaakt zijn van glas of breekbaar materiaal.



*Figuur 16: Pneumatische hoek-gripper*

Een ander type opzetstuk is een lasersnijder. Dit opzetstuk gebruikt lasers om materialen te snijden. Het is vooral handig in industriële toepassingen waar precisie en snelheid van belang zijn, zoals bij het snijden van metaalplaten.

Schuurmachines zijn een andere soort veelvoorkomend type van opzetstuk voor een robotarm. Ze worden gebruikt om materialen te schuren en glad te maken. Dit type opzetstuk wordt het meest gebruikt in de automobiel- en meubelindustrie.

Een magnetisch opzetstuk wordt gebruikt om metalen voorwerpen op te tillen en te verplaatsen. Dit type opzetstuk is handig voor het hanteren van zware of gevaarlijke metalen voorwerpen. Dit kan bijvoorbeeld van pas komen in een fabriek waar zware metalen onderdelen worden geproduceerd. Het gebruik van een magnetisch opzetstuk kan de efficiëntie en productiviteit van de robotarm verbeteren. Het kan immers snel en gemakkelijk objecten oppakken en verplaatsen zonder dat er veel aanpassingen nodig zijn. Bovendien verkleint de kans op ongevallen door vallende voorwerpen omdat ze beter vasthangen aan de robotarm.

Het is ook mogelijk om camerasystemen te gebruiken als opzetstuk. Dit type opzetstuk wordt gebruikt om beelden vast te leggen en te analyseren. Het wordt vaak gebruikt in de industrie voor kwaliteitscontrole, inspectie en robotica-onderzoek. Het camerasysteem kan er in combinatie met andere types opzetstukken voor zorgen dat bijvoorbeeld delicate voorwerpen beter gegrepen kunnen worden omdat er voorziening is van een beter beeld.

Men kan een robotarm ook uitrusten met een boormachine als opzetstuk om gaten te maken in materialen. Dit soort opzetstuk is ideaal voor situaties waarbij precisie, consciëntie en herhaalbaarheid van cruciaal belang zijn. Een robotarm met een boormachineopzetstuk kan ook worden gebruikt om schroeven te draaien in onderdelen die al voorzien zijn van schroefgaten. Dit vermindert de noodzaak van menselijke arbeid en verbetert de efficiëntie van het productieproces. Naast boren en schroeven kan de robotarm gebruik maken van een boormachineopzetstuk om een bepaald patroon in een materiaal te frezen.

De keuze in gebruik van het soort opzetstuk is belangrijk in het designproces van de robotarm. Hij kan op die manier volledig naar wens worden gemaakt en er kan eventueel extra gewicht toegevoegd worden aan de basis van de arm zodat hij zware objecten kan tillen.

## 2      Ontwerp

2.1      Blokschema

2.2      Componenten

2.3      BOM (Bill of Materials)

2.4      Schema

2.5      Board design

## 3      Realisatie

3.1      Bestukking

3.2      Programmatie

3.3      Motoren

## 4      Testen

4.1      Connecties

4.2      Veiligheid

4.3      Functionaliteit

4.4      Programmatie

4.5      Mechanische onderdelen

## Conclusie

## Literatuurlijst

- [1] „Domoticx,” [Online]. Available: <https://ap.lc/deZqp>. [Geopend 17 Maart 2023].
- [2] „Tinytronics,” [Online]. Available: <https://ap.lc/eTqNZ>. [Geopend 17 maart 2023].
- [3] „Tinytronics,” [Online]. Available: <https://ap.lc/3loJv>. [Geopend 17 maart 2023].
- [4] „Conrad,” [Online]. Available: <https://ap.lc/pZaYL>. [Geopend 17 maart 2023].
- [5] „Arduino,” [Online]. Available: <https://ap.lc/OHA2n>. [Geopend 18 maart 2023].
- [6] „Tinytronics,” [Online]. Available: <https://ap.lc/gQWu6>. [Geopend 18 maart 2023].
- [7] „Digikey,” [Online]. Available: <https://ap.lc/i7Pd2>. [Geopend 20 maart 2023].
- [8] Y. YAKIMOVA, „Europees parlement,” Europees parlement, 07 juni 2022. [Online]. Available: <https://ap.lc/BxmRq>. [Geopend 20 maart 2023].
- [9] „Mouser,” STMicroelectronics, 2021. [Online]. Available: <https://ap.lc/08Oq4>. [Geopend 20 maart 2023].
- [10] „Mchobby,” [Online]. Available: <https://ap.lc/jClrO>. [Geopend 17 maart 2023].
- [11] „Alldatasheet,” [Online]. Available: <https://ap.lc/CW7Hs>. [Geopend 17 maart 2023].
- [12] „Robotic arms,” [Online]. Available: <https://ap.lc/cL01R>. [Geopend 21 maart 2023].
- [13] R. Vaughn, „Machinedesign,” Machinedesign, 2 december 2013. [Online]. Available: <https://ap.lc/Xp3Y1>. [Geopend 21 maart 2023].
- [14] „Go to shopping,” [Online]. Available: <https://ap.lc/ZoN4D>. [Geopend 21 maart 2023].
- [15] M. Claussen, „Elektormagazine,” Elektormagazine, 12 juli 2022. [Online]. Available: <https://ap.lc/IHw1e>. [Geopend 21 maart 2023].

[16] „Kuka,” Kuka, [Online]. Available: <https://ap.lc/gyjYQ>. [Geopend 21 maart 2023].

[17] T. Nardi, „Hackaday,” Hackaday, 19 oktober 2020. [Online]. Available: <https://ap.lc/UFSXb>. [Geopend 21 maart 2023].

## Bijlagenoverzicht

Bijlage 1: Kopieën datasheets



## Bijlage 2: Logboek rapporteren

**Lesweek 7:** 13/02 – 19/02

<b>Naam student</b>	<b>Paginnummers in rapport</b>	<b>Taak (bijv. schrijven klad, verbeteren, volledig herschrijven, nakijken, ...)</b>
Lennert De Geeter	Vragenronde op school	Extra informatie vragen om een goed verslag op te stellen.
Roy De Volder	Vragenronde op school	Extra informatie vragen om een goed verslag op te stellen.
Jorik Van Dorpe	Vragenronde op school	Extra informatie vragen om een goed verslag op te stellen.
Lukas Verschraegen	Vragenronde op school	Extra informatie vragen om een goed verslag op te stellen.

**Lesweek 8:** 20/02 – 26/02

<b>Naam student</b>	<b>Paginnummers in rapport</b>	<b>Taak (bijv. schrijven klad, verbeteren, volledig herschrijven, nakijken, ...)</b>
Lennert De Geeter	Geen paginanummers (enkel brainstormen)	Brainstormen op papier/ digitaal op een tekentablet.
Roy De Volder	Geen paginanummers (enkel brainstormen)	Brainstormen op papier/ digitaal op een tekentablet.
Jorik Van Dorpe	Geen paginanummers (enkel brainstormen)	Brainstormen op papier/ digitaal op een tekentablet.
Lukas Verschraegen	Geen paginanummers (enkel brainstormen)	Brainstormen op papier/ digitaal op een tekentablet.

**Lesweek 9:** 27/02 - 5/03

<b>Naam student</b>	<b>Paginnummers in rapport</b>	<b>Taak (bijv. schrijven klad, verbeteren, volledig herschrijven, nakijken, ...)</b>
Lennert De Geeter	Pagina 7	Inleiding
Roy De Volder	Pagina 1,3	Hoofdblad opstellen
Jorik Van Dorpe	Pagina 1-11	Controle
Lukas Verschraegen	Pagina 1-11	Opstellen van het document volgens de regels uit het boek.

**Lesweek 10:** 5/03 - 12/03

<b>Naam student</b>	<b>Paginnummers in rapport</b>	<b>Taak (bijv. schrijven klad, verbeteren, volledig herschrijven, nakijken, ...)</b>
Lennert De Geeter	Pagina 23-25	Het schrijven van een kladversie.
Roy De Volder	Pagina 26-28	Het schrijven van een kladversie.
Jorik Van Dorpe	Pagina 22	Het schrijven van een kladversie.
Lukas Verschraegen	Pagina 13-21	Het schrijven van een kladversie.

**Lesweek 11:** 13/03 - 19/03

<b>Naam student</b>	<b>Paginnummers in rapport</b>	<b>Taak (bijv. schrijven klad, verbeteren, volledig herschrijven, nakijken, ...)</b>
Lennert De Geeter	Pagina 23-25	Het herschrijven naar een correcte versie.
Roy De Volder	Pagina 26-28	Het herschrijven naar een correcte versie.
Jorik Van Dorpe	Pagina 22	Het herschrijven naar een correcte versie.
Lukas Verschraegen	Pagina 13-21	Het herschrijven naar een correcte versie.

**Lesweek 12:** 20/03 - 26/03

<b>Naam student</b>	<b>Paginanummers in rapport</b>	<b>Taak (bijv. schrijven klad, verbeteren, volledig herschrijven, nakijken, ...)</b>
Lennert De Geeter	Pagina 13-19	Nakijken tekst.
Roy De Volder	Pagina 7-11 / 30	Controle van de lay-out.
Jorik Van Dorpe	Pagina 20-28	Nakijken tekst.
Lukas Verschraegen	Pagina 7-11 / 30	Opstellen van de lijsten volgens de regels uit het boek en verbeteren tekst.



