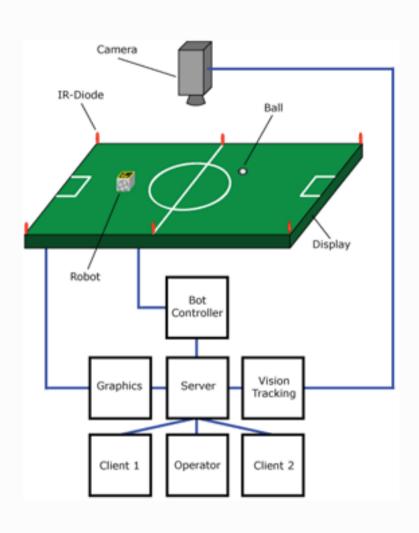
Entwicklung der Steuerelektronik eines Mixed-Reality Roboters

unter Beachtung aktueller Fertigungstechniken industrieller Kleinserien

Motivation

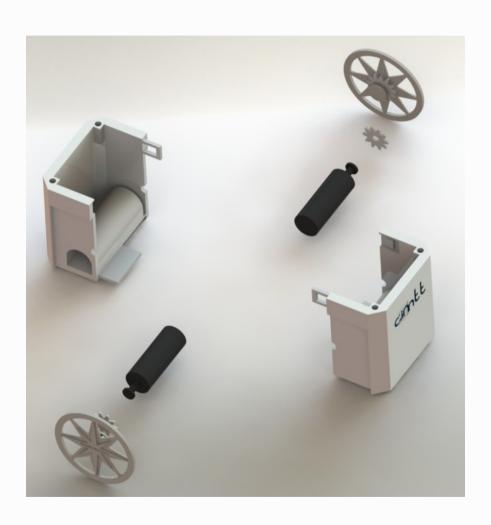


 Aufbau eines MR Teams an der FH Kiel

Schlechte Verfügbarkeit

Hohe Anschaffungskosten

Vorgaben

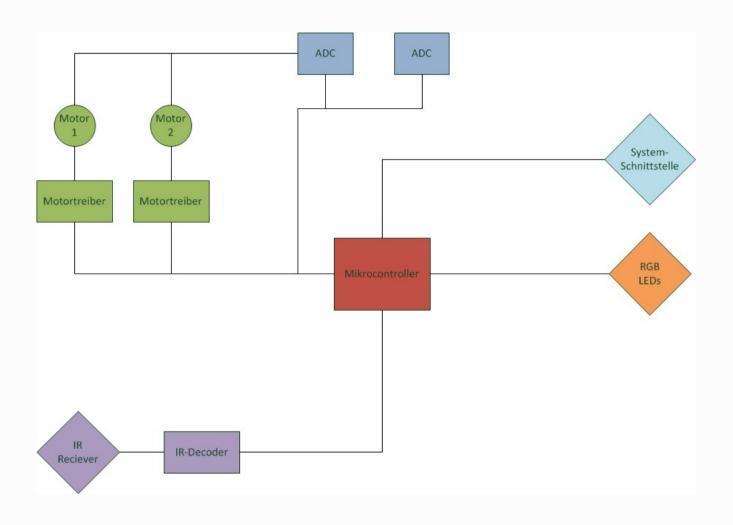


Platinenmaße

Antrieb

Kommunikation

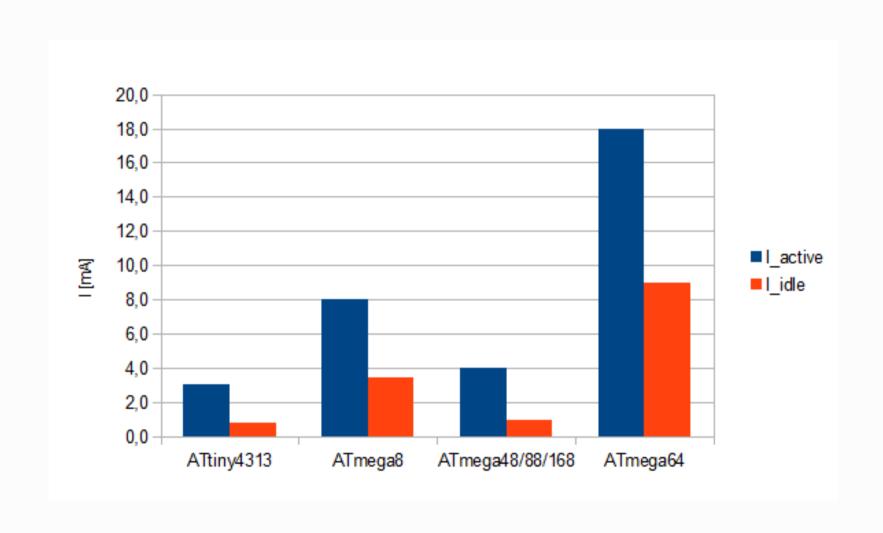
Elektronik



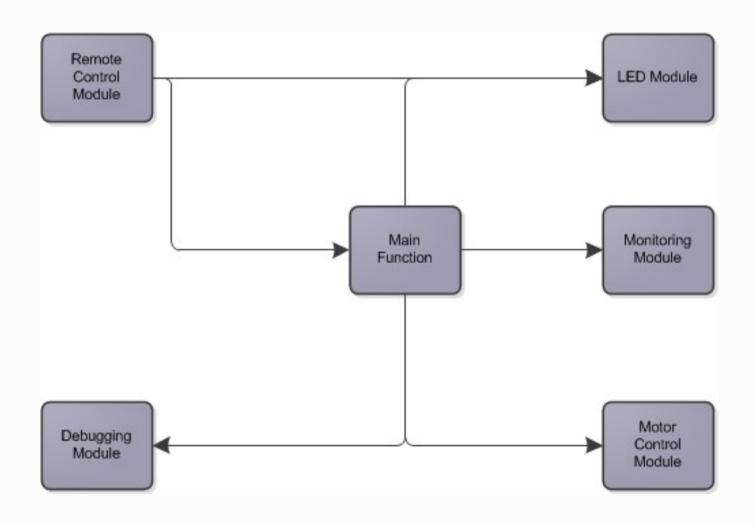
Mikrcontroller

- Kriterien
 - Weiter verbreitet
 - Breite Unterstützung
 - Lange Produktzyklen
- Hersteller
 - Atmel AVR-Reihe
 - Microchip PIC-Reihe

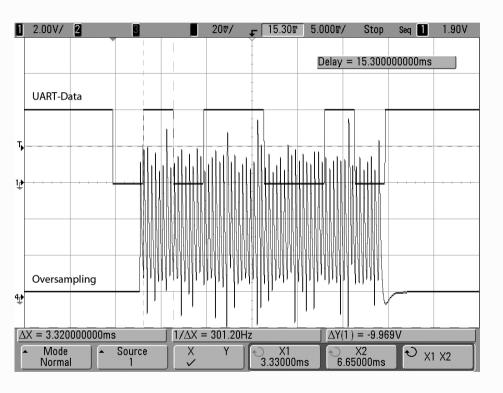
Mikrocontroller

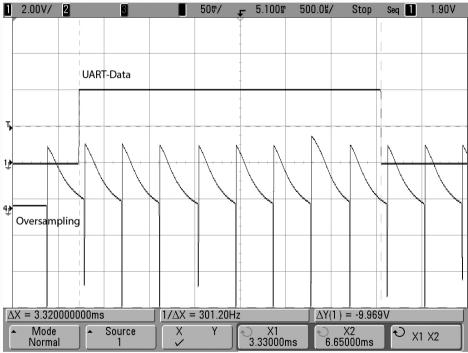


Firmware

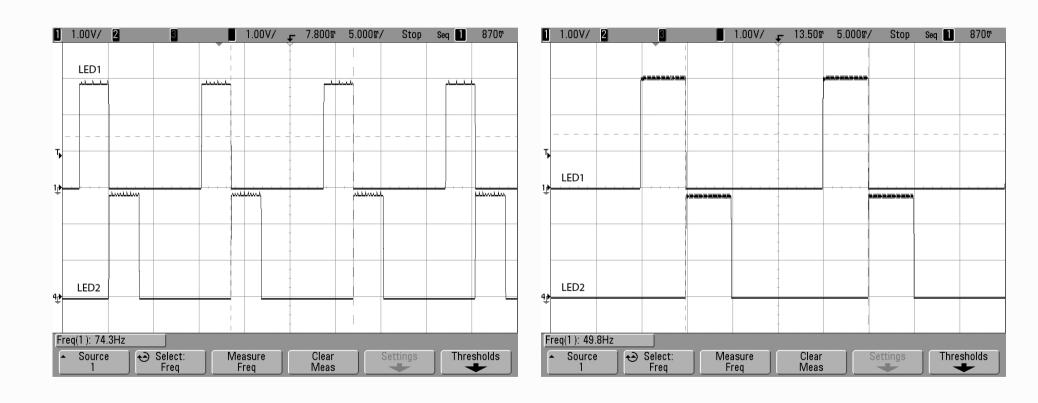


Software UART





LED-PWM



Evaluierung / Berechnung Industrielle Fertigung

- Bauteilverfügbarkeit
 - k: lagernde Menge
 - n: benötigte Menge
 - m: Multiplikator
 - 1,0 Farnell EU
 - 0,75 Farnell Weltweit
 - 0,5 andere
 - 0,25 Hersteller

$$P = \frac{k}{n} * m * 100 Punkte$$

Evaluierung / Berechnung Industrielle Fertigung

- Bauteilvielfalt
 - v: Unterschiedliche Bauteile (Vielfalt)
 - n: Gesamtzahl Bauteile

$$P = \left(1 - \frac{v}{n}\right) * 100 Punkte$$

Evaluierung / Berechnung Industrielle Fertigung

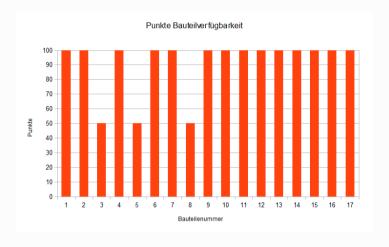
- Layoutbewertung
 - n_major: Max. Anzahl Bauteile auf einer Seite
 - n_minor: Min. Anzahl Bauteile auf einer Seite
 - m: Multiplikator
 - 1,0 eine Ausrichtung
 - 0,75 zwei Ausrichtungen
 - 0,5 drei Ausrichtungen
 - ...

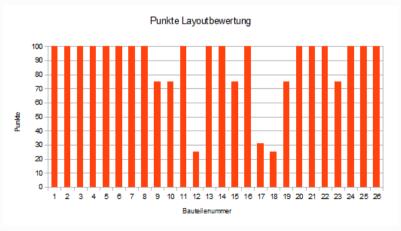
$$P_{GROUP} = \left(1 - \frac{n_{MINOR}}{n_{MAIOR}}\right) * m * 100 Punkte$$

Evaluierung / ErgebnisIndustrielle Fertigung

- 91% Bauteilverfügbarkeit
- 61% Bauteilvielfalt
- 87% Layoutbewertung

80% GESAMT





Ausblick

- Softwareerweiterungen
 - Motorregelung
 - Farbanimationen
 - Bootloader
- Hardwareerweiterungen
 - Bluetooth
 - Sensoren
 - Adapter

Vielen Dank

für Ihre

Aufmerksamkeit