

Robolena

Antropomorpher Roboterkopf mit Computervision unterstützter Verhaltenssimulation.



Aufbau

BOM

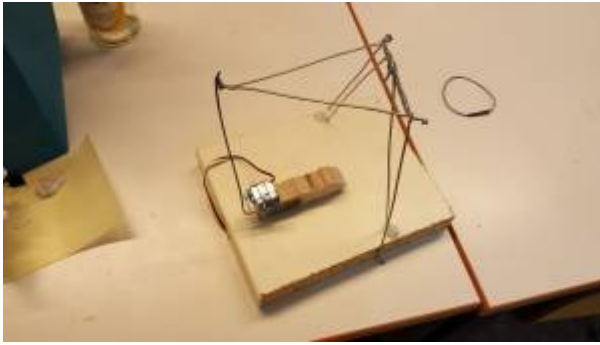
- 6 9g Servo-Motoren für die Stewart-Plattform
- 2 9g Servo-Motoren für die Augenbrauen
- 2 8×8 Dot-Matrix-Displays
- 1 Raspberry Pi
- 1 Raspberry Pi Kamera Modul
- 1 extra langes Kamera Modul Flachband Kabel
- 2 Microwordclock-PCBs
- 24 Neodym Stabmagnete 5x8mm
- 12 Stahlkugeln (alternativ Kugelmagnete) 5mm
- ~20m 2mm Stahldraht

Augen

2 Microwordclock Module: <https://github.com/formatc1702/Micro-Word-Clock/tree/master/v2>

Hals

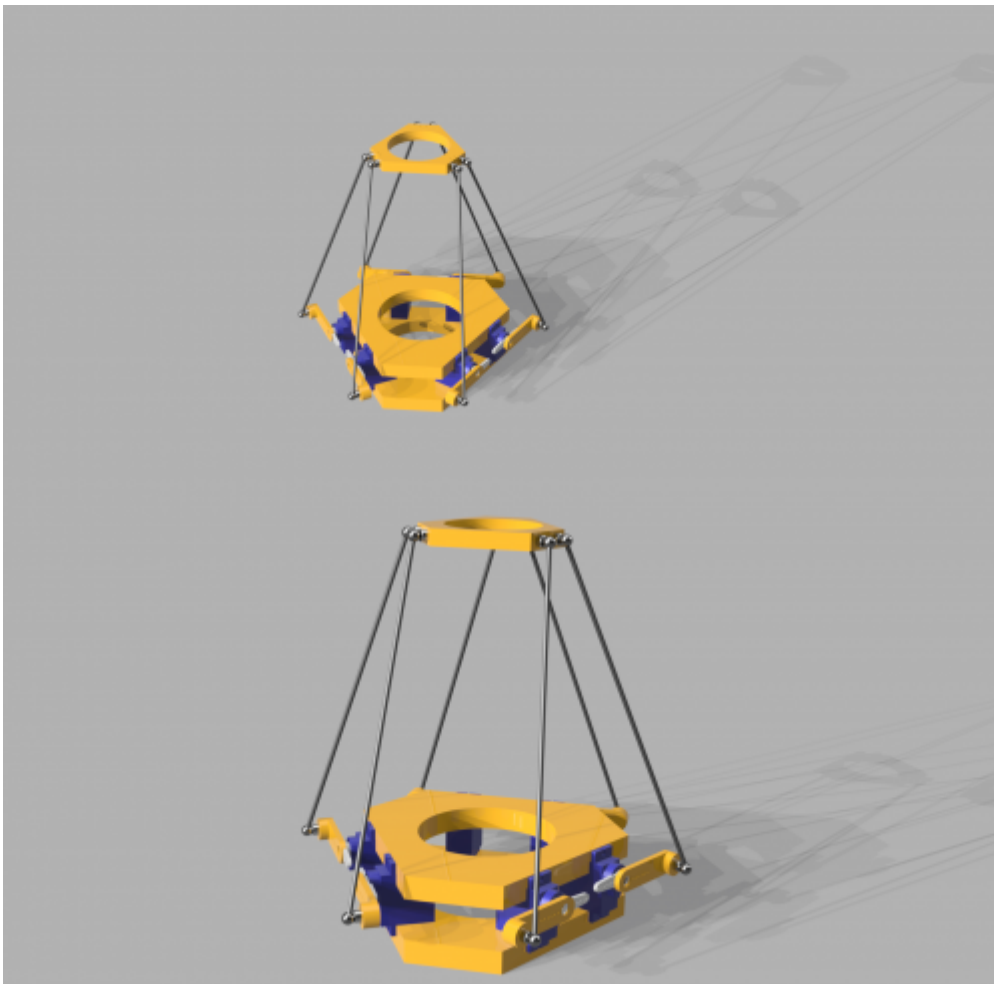
1. Draht-Prototyp



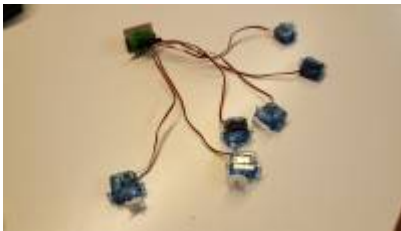
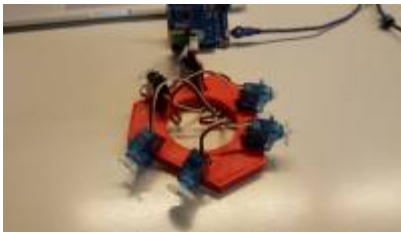
Stewart-Platform

6DOF System auf Basis einer Stewart-Platform. Die Ansteuerung der 6 Servo-Motoren funktioniert via Arduino mit Motorshield.

Rendering



Fotos



<https://github.com/mostley/robolena/tree/master/hardware>

Software

<https://github.com/mostley/robolena/tree/master/software>

