Grado en Ingeniería Informática del Software

Software para Robots

Práctica 3

PL2, Grupo 2

**Componentes:**

* Rosario Palacios Allande UO244786
* Carlos Sanabria Miranda UO250707
* José Antonio García García UO251317

Tabla de contenido

[(OpenScad3.1) Diseño de piezas con OpenScad (0,4 puntos por objeto) 2](#_Toc531628460)

# (OpenScad3.1) Diseño de piezas con OpenScad (0,4 puntos por objeto)

Los objetos de esta practica se encuentran en las diferentes carpetas: Objeto X. Dentro de cada carpeta encontrará:

- Los ficheros **.scad** de cada pieza del objeto.

- El fichero **.scad** (Main.scad) con todas las piezas juntadas.

- Un fichero **.stl** (Main.stl) con el objeto renderizado.

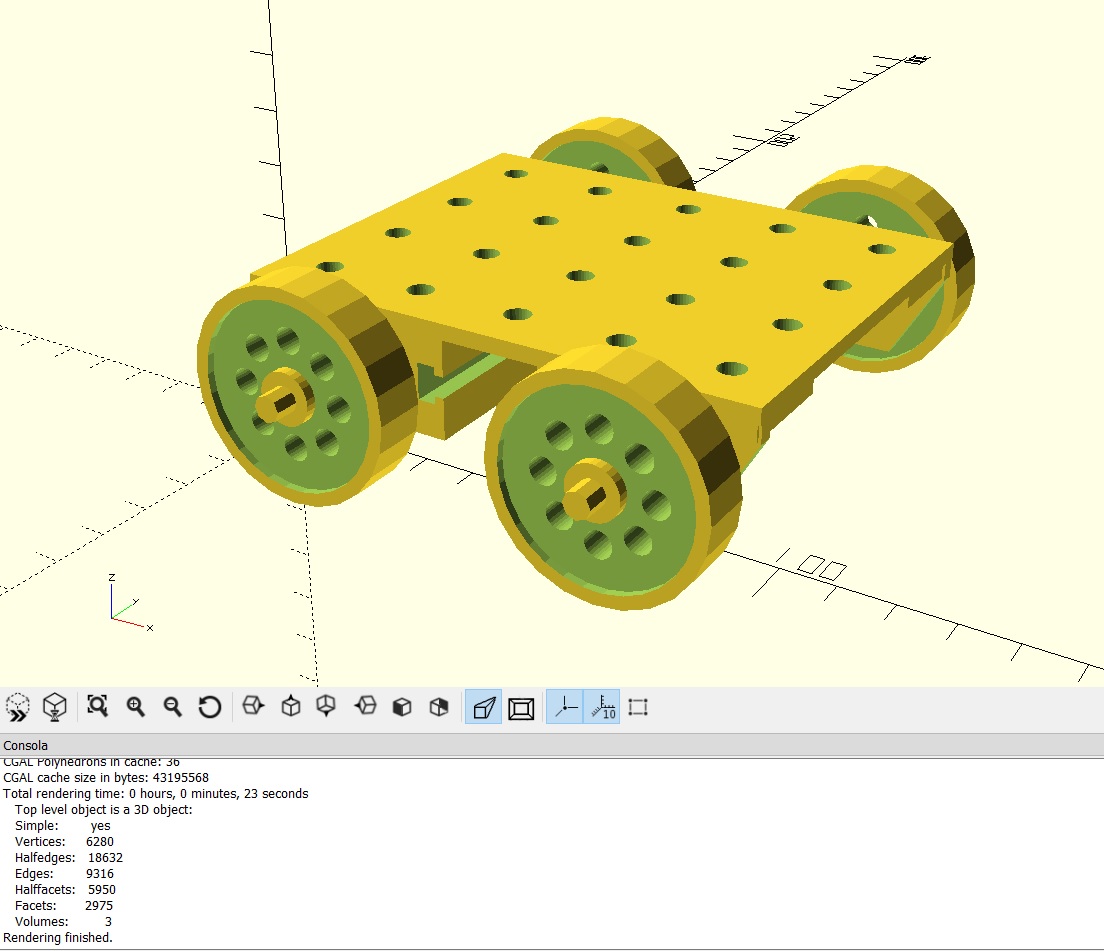
- Una captura del objeto renderizado.

**Objeto 1**: MobBob.

Imagen que contiene texto

Descripción generada automáticamente

**Objeto 3:** Mobile Robot (Microbug).

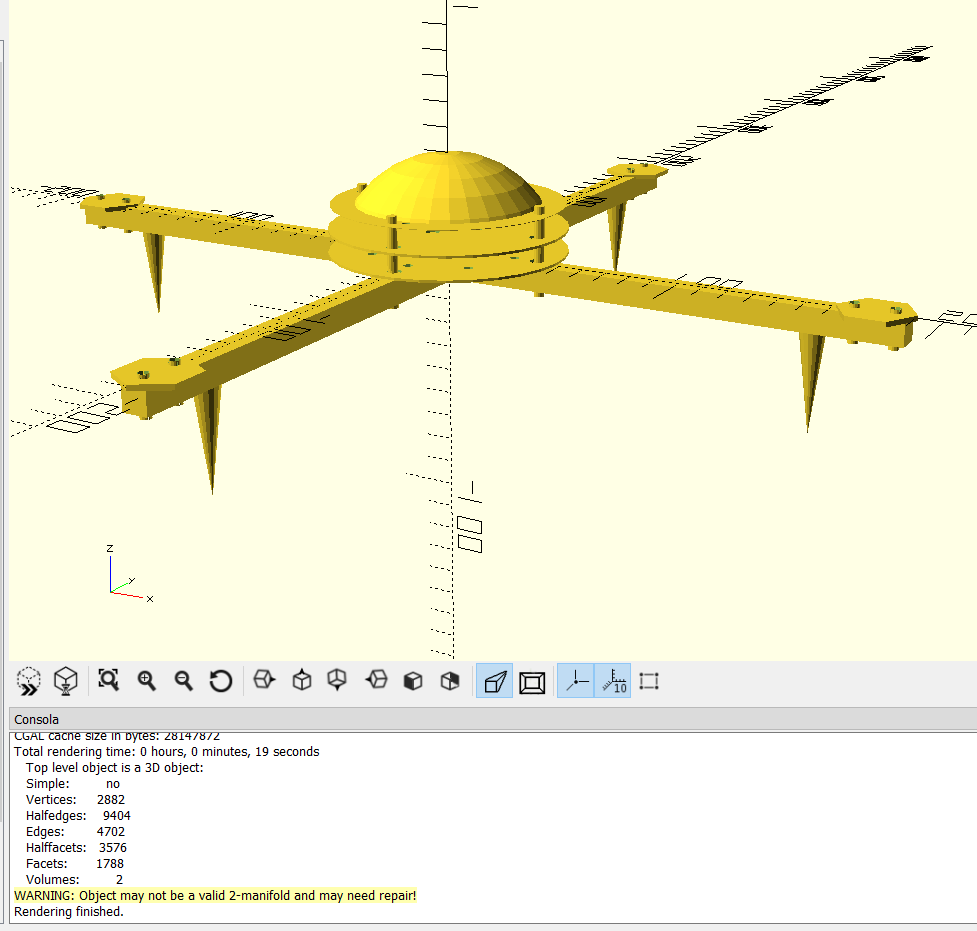


**Objeto 4:** Bob the Robot.

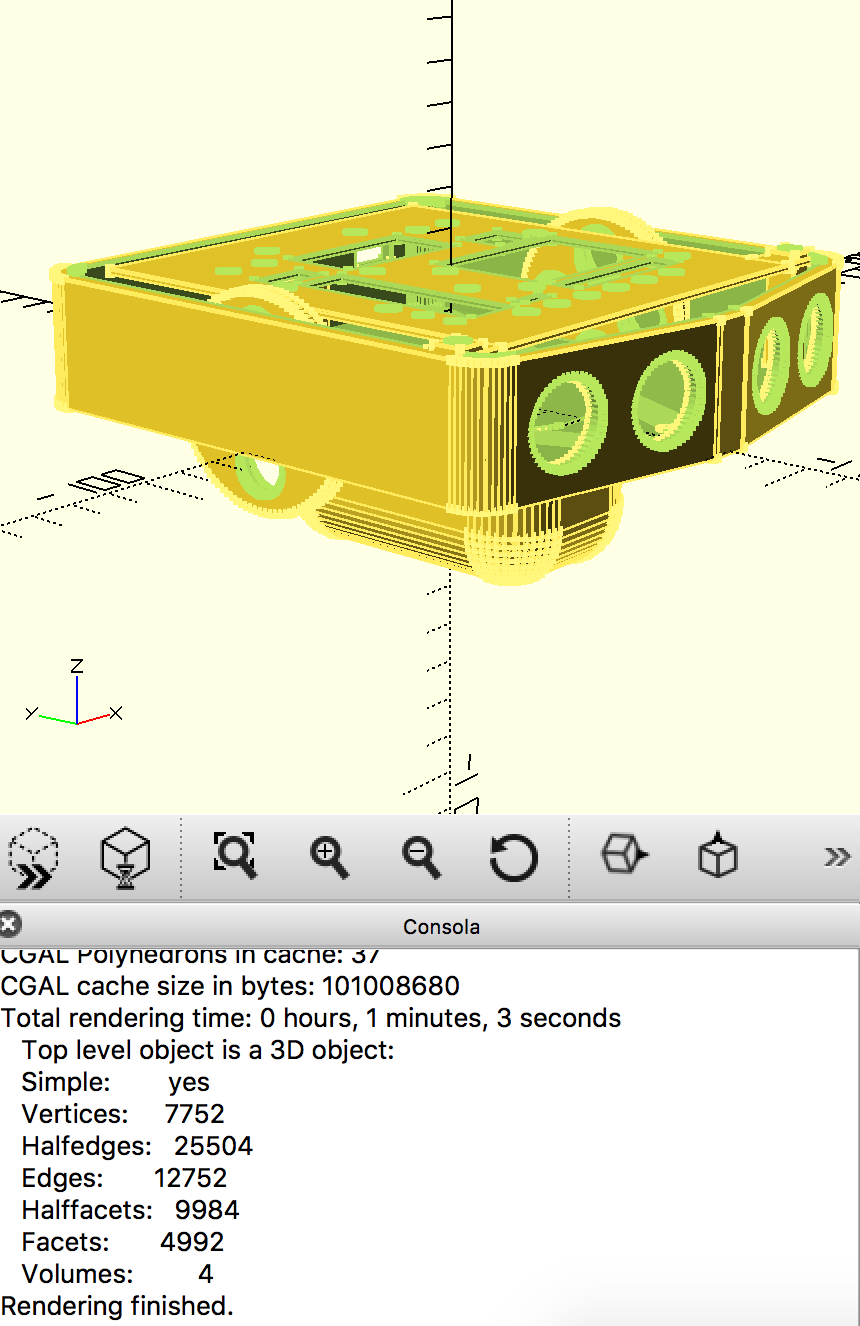
Imagen que contiene captura de pantalla

Descripción generada automáticamente

**Objeto 5:** Quadcopter full frame



**Objeto 4:** Bob the Robot.



**Objeto 5:** Quadracopter.

