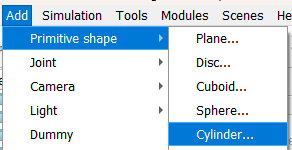
# Coppelia Robotics AG · GitHubCoppelia

Contenido

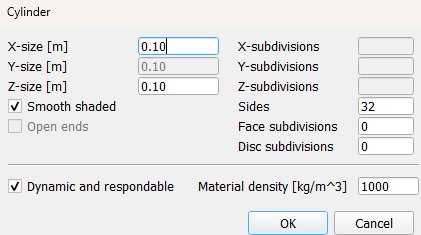
[Coppelia 1](#_Toc195466112)

## Primeros pasos en CoppeliaSim - Diseño de un robot simple

Añadimos un cilindro

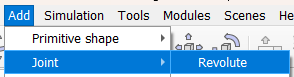


Con las siguientes propiedades:



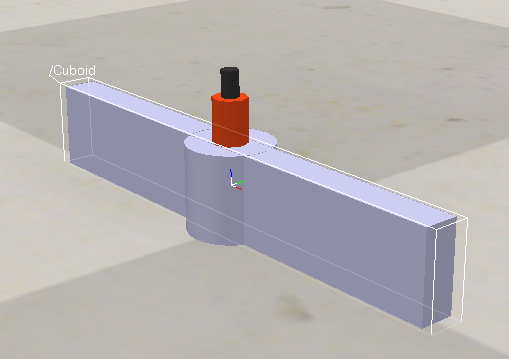


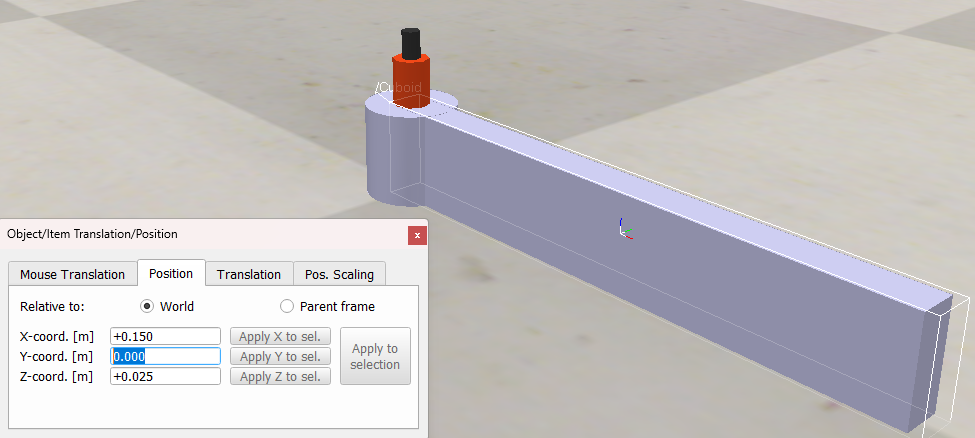
Añadimos una unión de tipo rotacional:



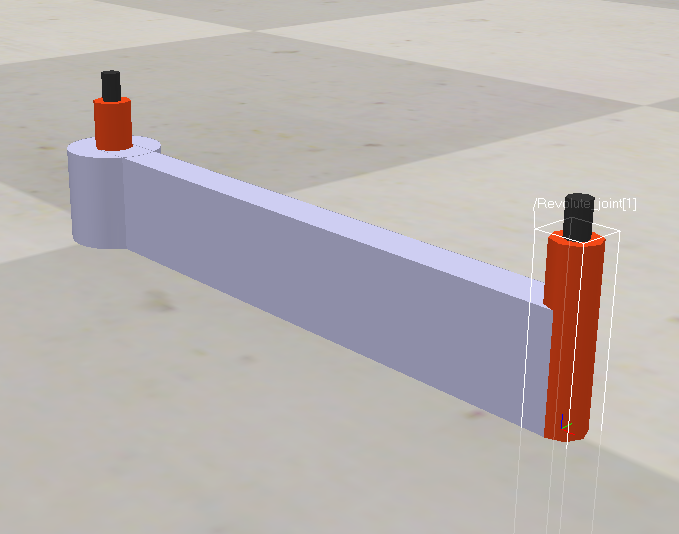


Igual que como hemos hecho hasta ahora, añadimos un cuboide:

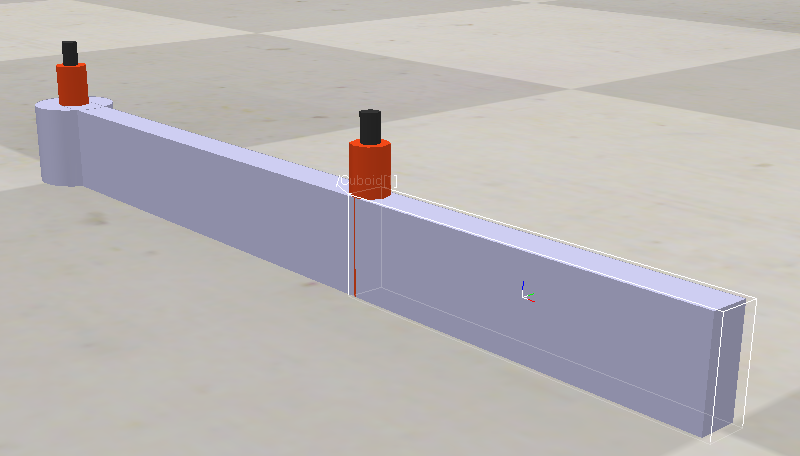


Con esta configuración podemos mover el objeto:

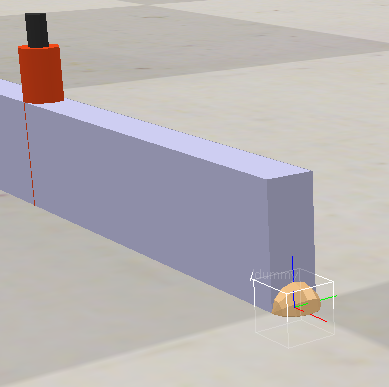
Añadimos otra unión y la ponemos en el otro extremo:



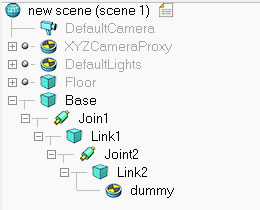
También añadimos otro cuboide, que pondremos en esta última unión:

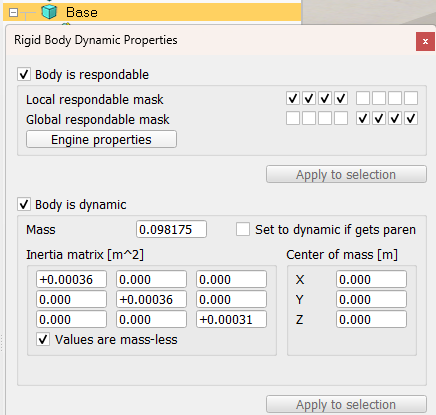


Añadimos un elemento dummy en la punta de este último:



Cambiamos el nombre de nuestras piezas y creamos las correspondientes conexiones para hacer que formen parte del mismo “robot”:



Configuramos las propiedades de la base para que no pueda chocar con los elementos a los que está unida, pero sí con aquellos elementos a los que no y hacemos lo mismo con las otras piezas:

En las propiedades de la base, seleccionamos que no se vea afectada por fuerzas externas, haciendo que quede anclada al suelo:

