SOFTWARE PARA ROBOTS: PRACTICA 3

ALBERTO NUÑEZ GARCIA UO258455

SANTIAGO FIDALGO SALLES UO265578

AITOR LLANOS IRAZOLA UO264476

**(OpenScad3.1) 3.1 Diseño de piezas con OpenScad (0,4 puntos)**

En este ejercicio se ha llevado a cabo el modelado de un robot para sujetar el teléfono, disponible en: <https://www.thingiverse.com/thing:715688> para ello se ha utilizado OpenScad para el modelado y se han modelado por separado cada parte, finalmente se unen todas en un archivo main. Todas las partes están disponibles en formato stl y en formato scad. Se entrega también una imagen de cómo es el resultado final de la unión de las partes.