



Universidad Nacional Autónoma de México
Facultad de Ingeniería
División de Ingeniería Mecánica e
Industrial



Robótica

Proyecto Open-Puma

Documentación CAD

Alumnos:

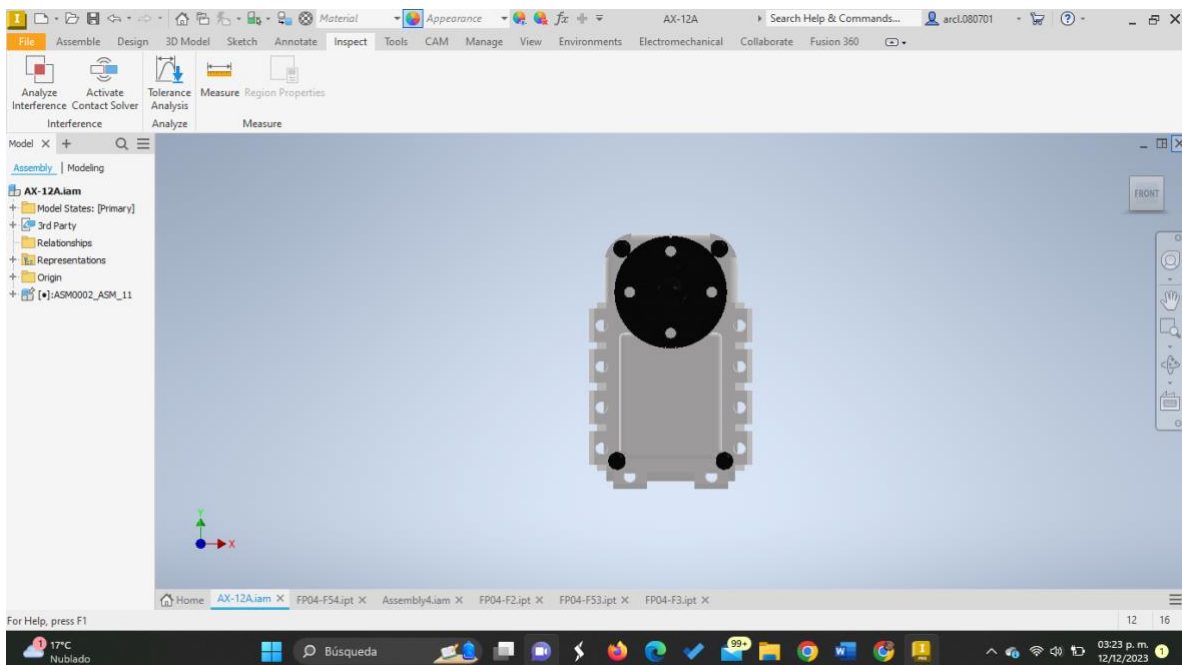
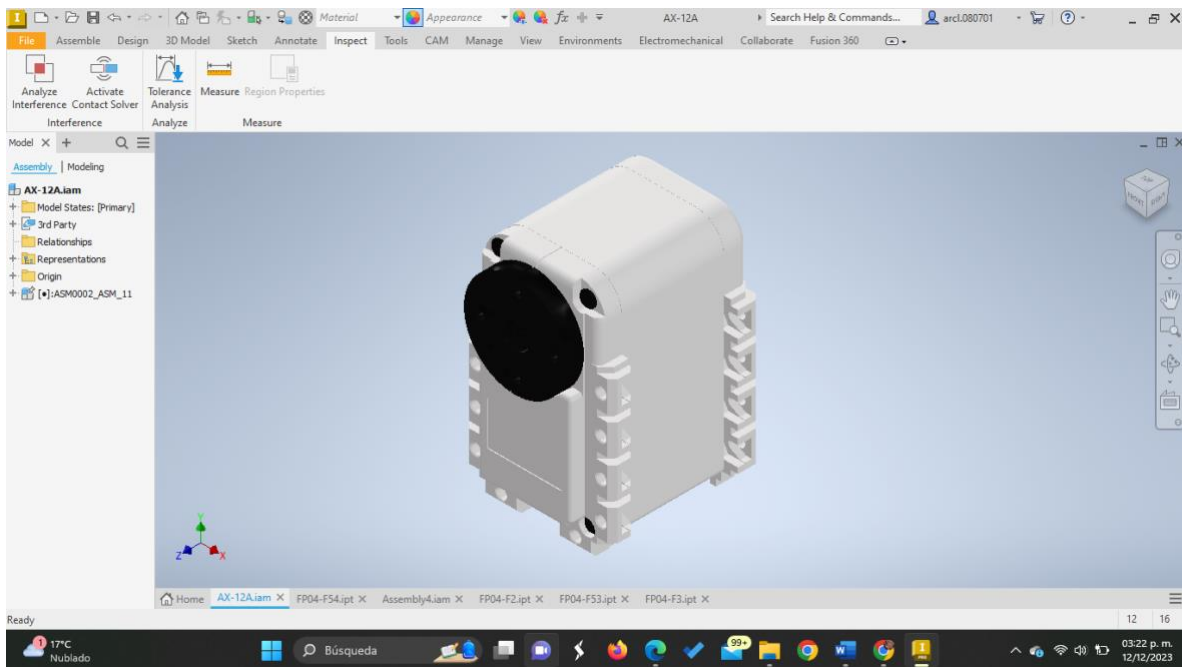
Chávez López Ana Rosa

Muñoz Ng Gustavo

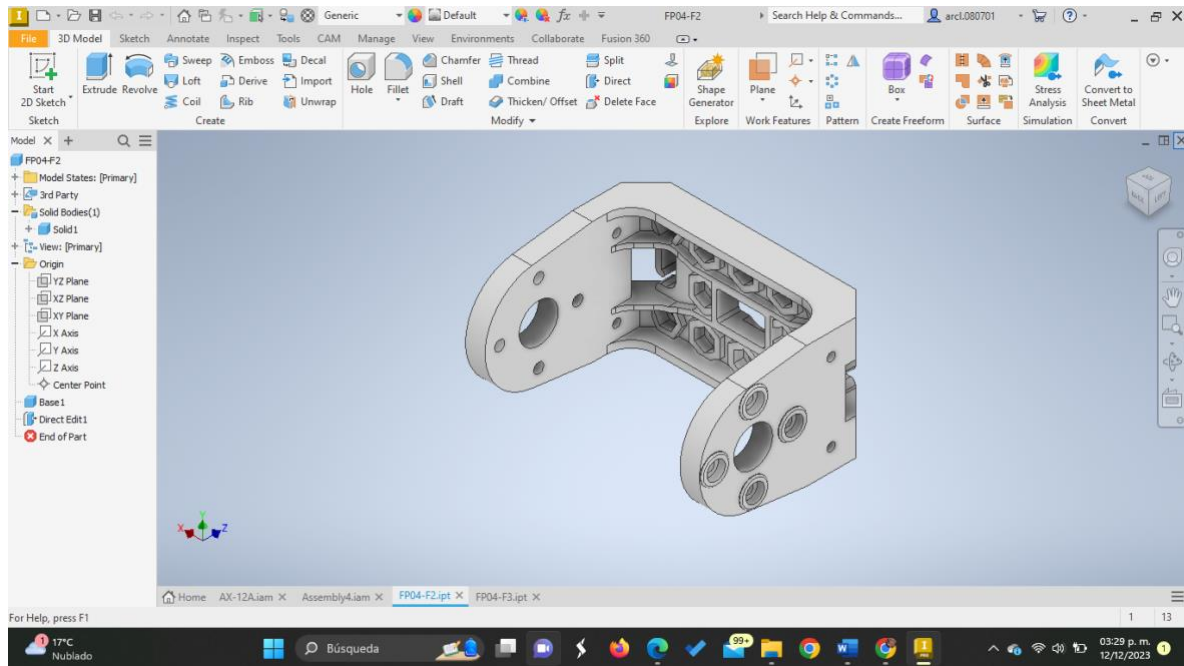
Grupo 01

El robot en el que se va a trabajar en este proyecto está basado en el robot de OpenMANIPULATOR-X de Robotis [1], a diferencia de este, modificaremos el diseño en las longitudes de los eslabones para implementar el motor AX-18A con su controlador DYNAMIXEL shield. Utilizamos de referencia el CAD del OpenManipulator localizado en la página de Onshape [2], de aquí comenzamos a hacer la modificación de las piezas para poder utilizar el motor propuesto.

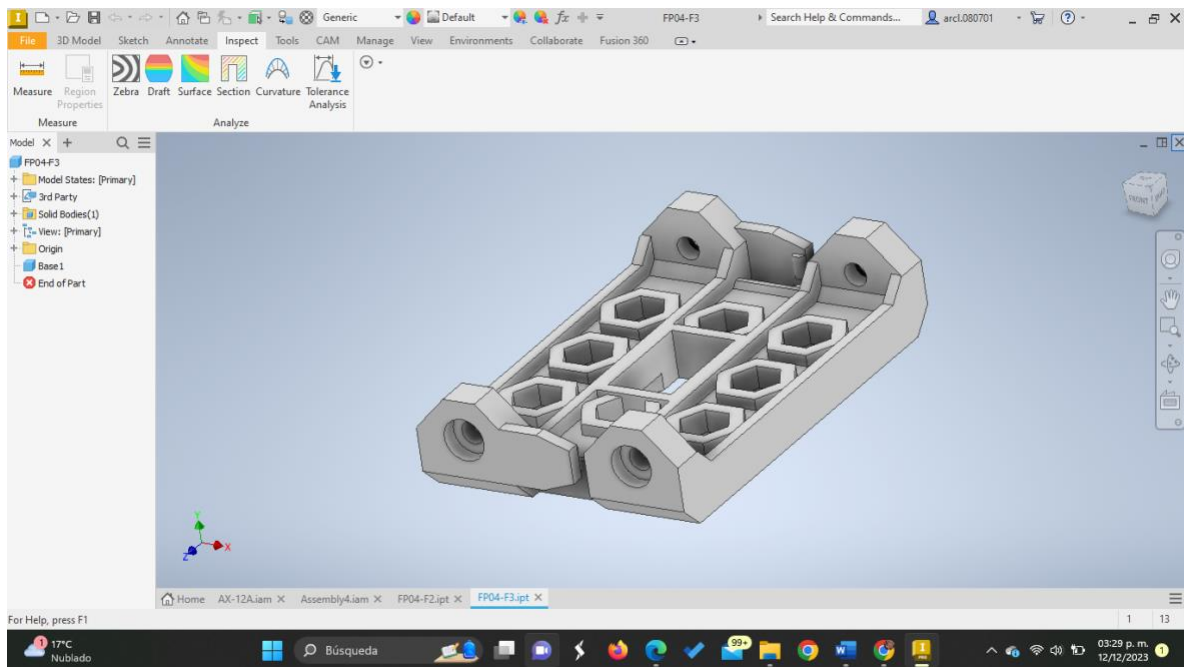
Motor AX-18A



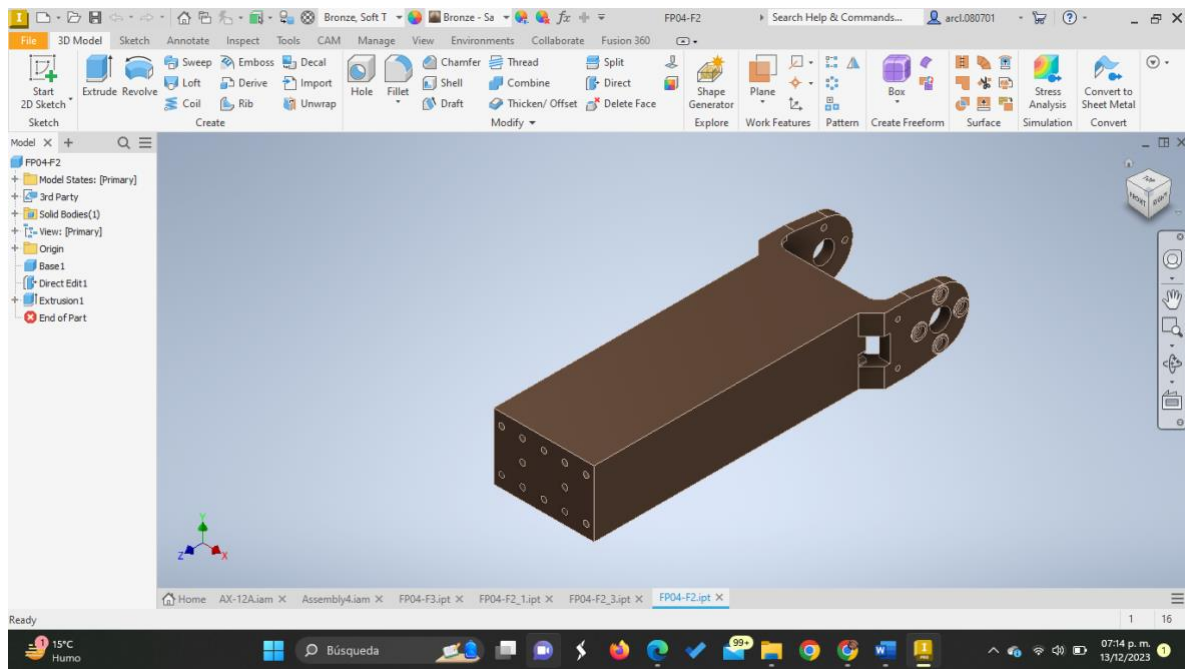
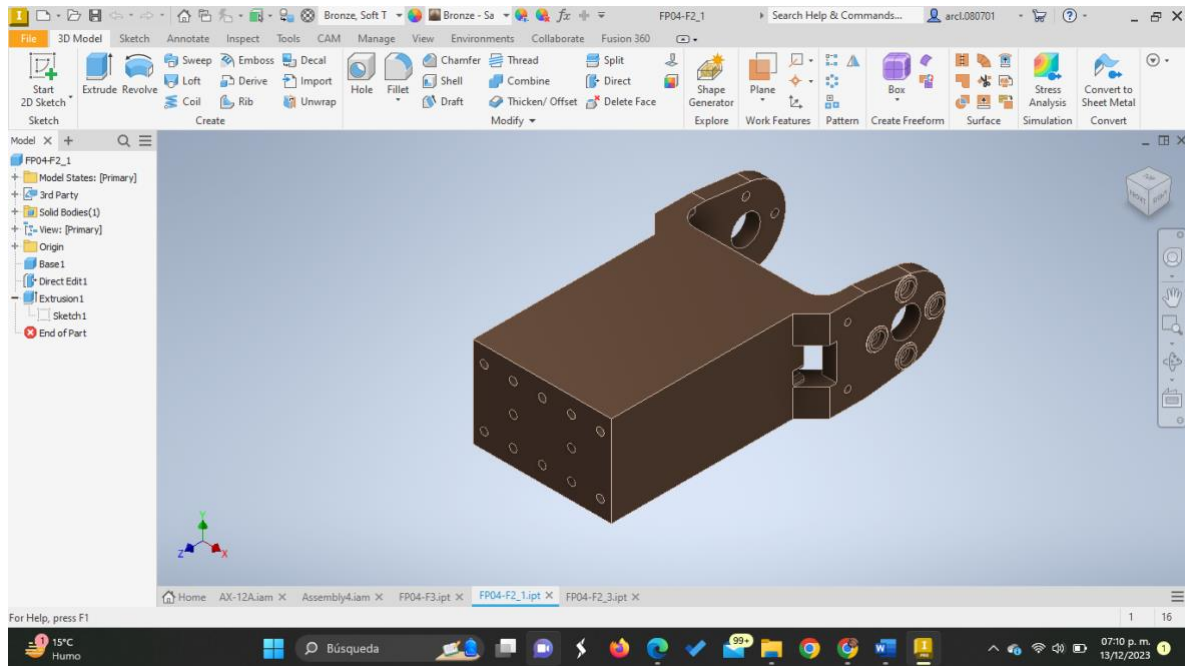
FP04-F2



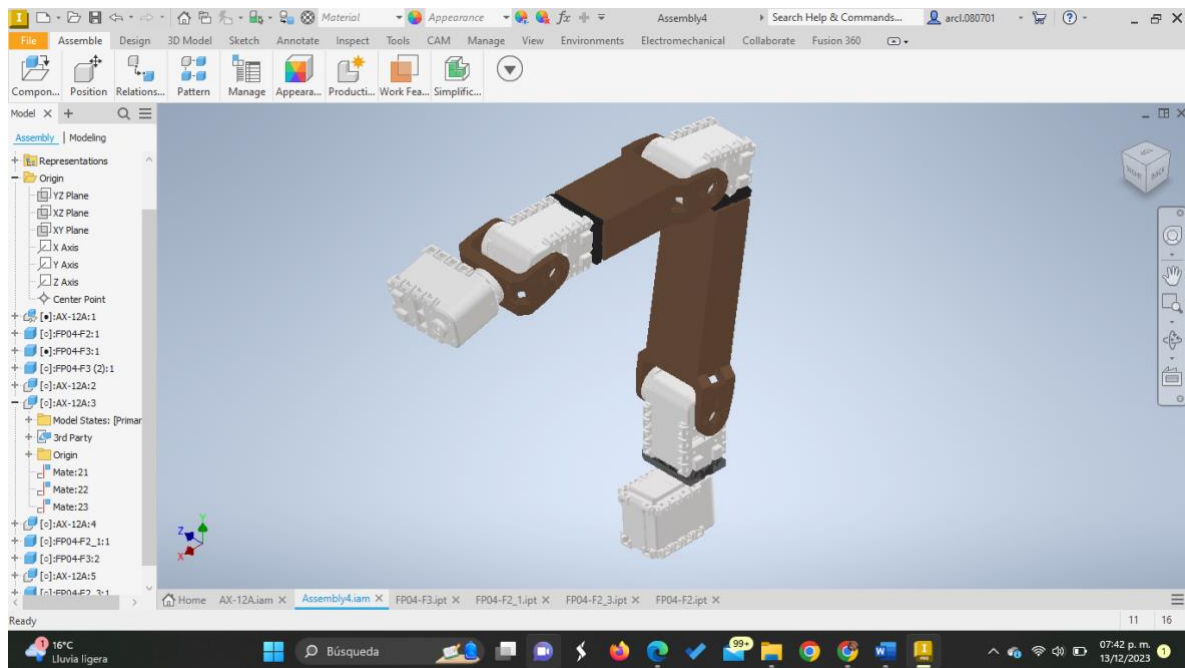
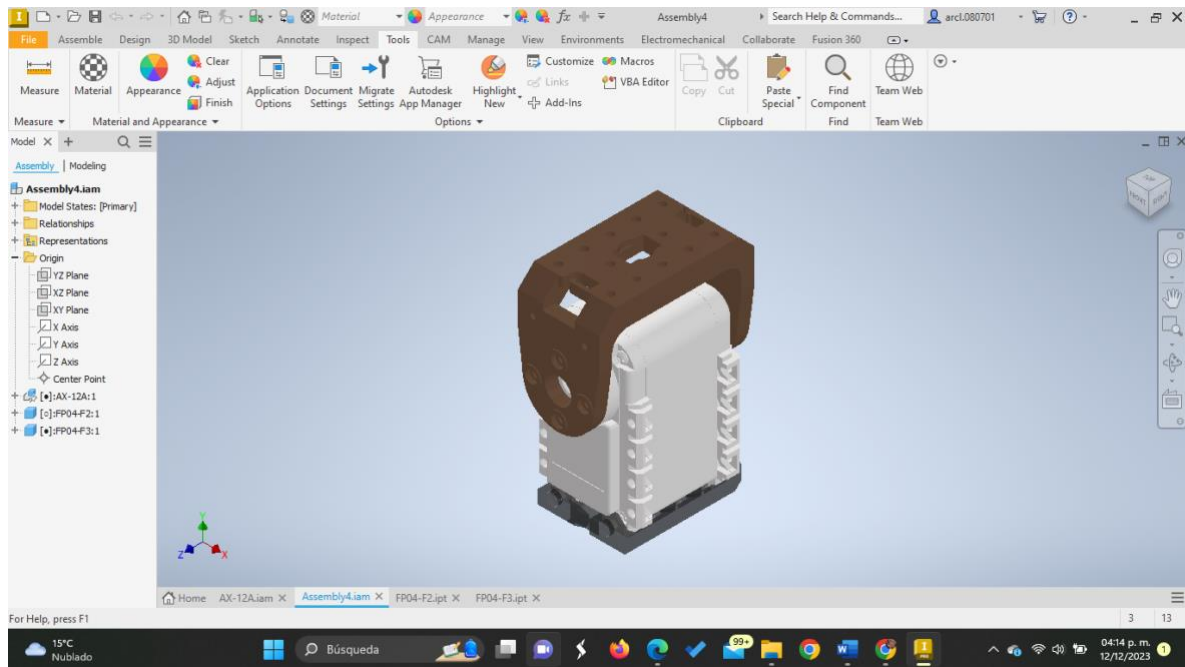
FP04-F3

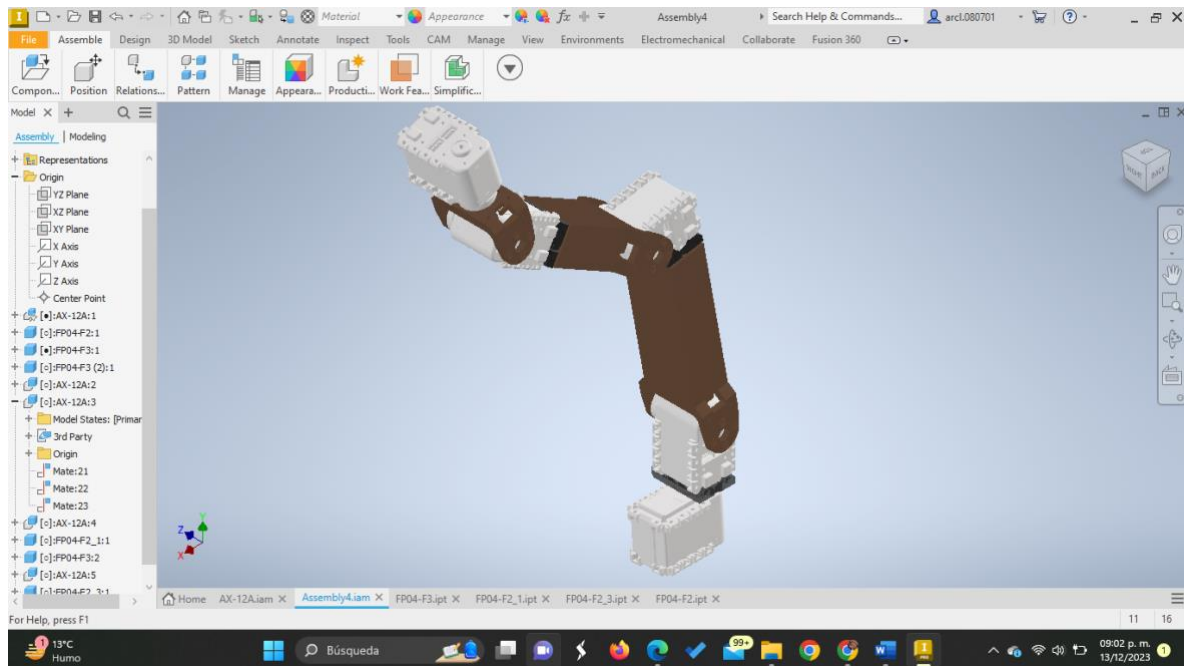


Piezas modificadas



Ensamblajes





Referencias

- [1] «Robotis e-manual,» 2017. [En línea]. Available: https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/openmanipulator_x/overview/.
- [2] «onshape,» 2017. [En línea]. Available: <https://cad.onshape.com/documents/9442f03bd8ccac084fda9dd3/w/039e8dbd53e0782540ea5b0d/e/6f08aa8ac3d3e5b3054f7782>.