



Diseñar una base para sujeción de un marcador permanente, el cual se debe de sujetar al brazo final de un manipulador robótico tipo PUMA 560 (descrito en este plano).
El marcador debe de tener sujeción por fricción y estar en la línea de acción del manipulador; la tecnología de fabricación será FDM (impresión 3D).

Dept. SIM	Technical reference P-04	Created by RCV	13-02-17	Approved by RCV	13-02-17
		Document type		Document status	
		Title		DWG No.	
		Práctica 4 Base para marcador		2	
		Rev.	Date of issue	Sheet	
		2	13-02-17	1/1	