



NOMBRE DEL ALUMNO:

Everardo Estrella Rojo

CARRERA:

Ing. Mecatrónica

MATERIA:

Cinemática de robots

GRADO Y GRUPO:

7°-B

CUATRIMESTRE:

Septiembre - Diciembre

NOMBRE DEL DOCENTE:

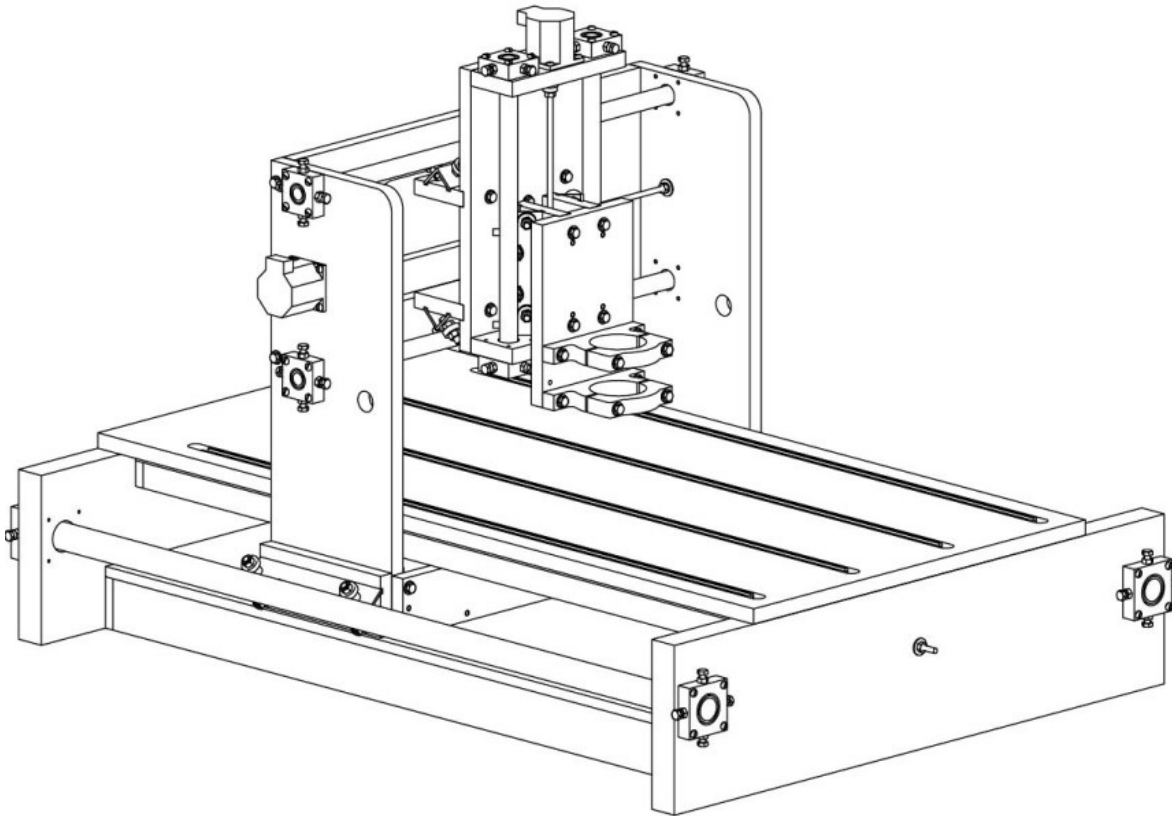
Carlos Enrique Moran Garabito

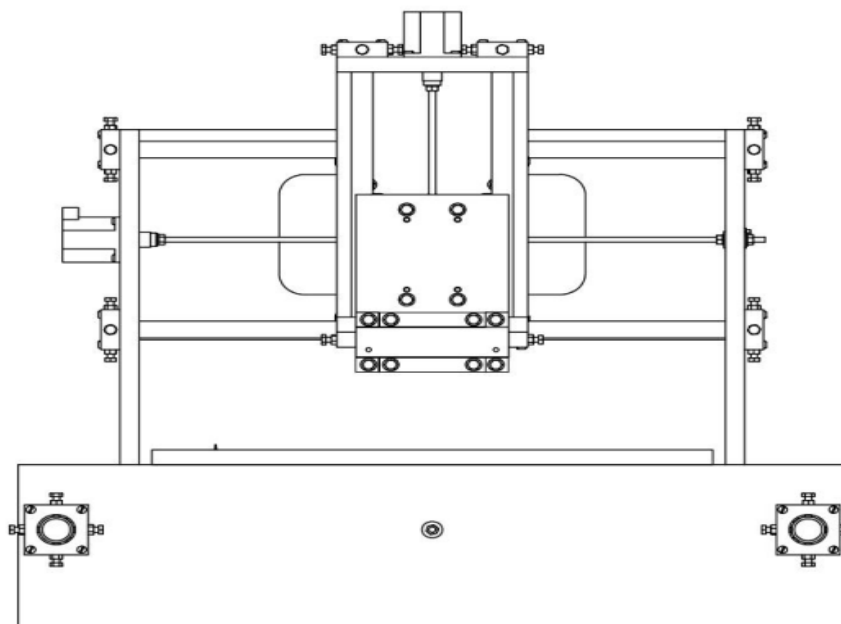
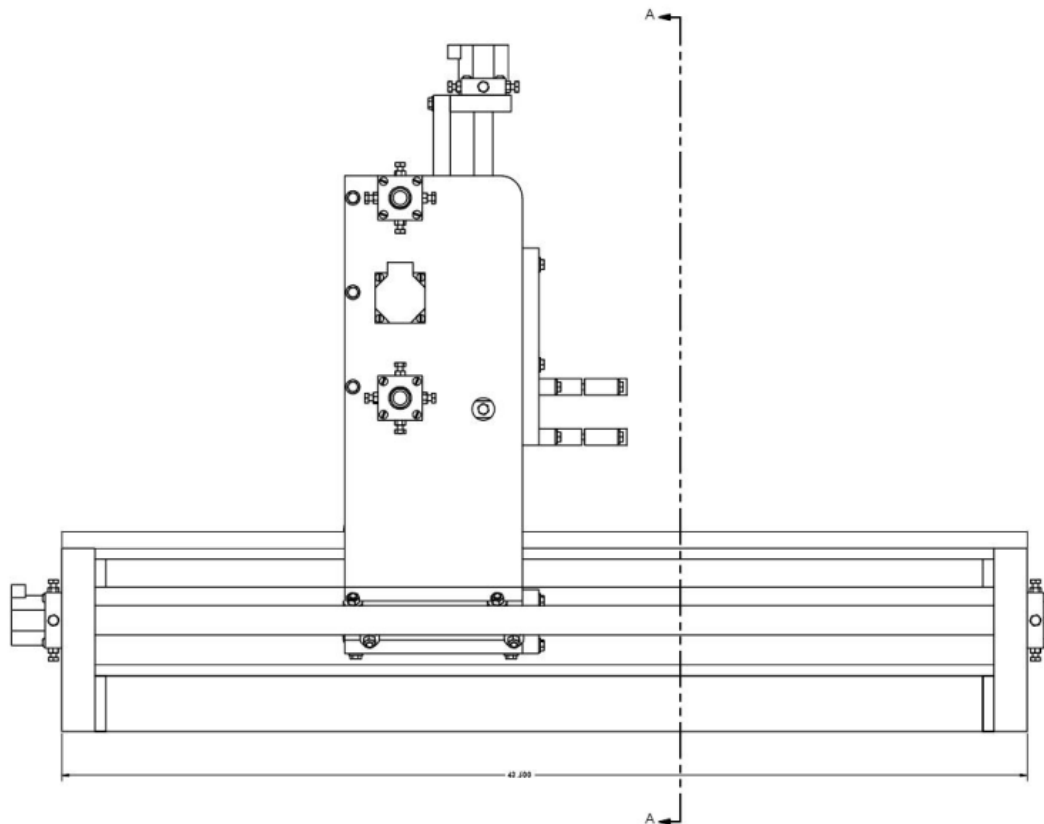
## Practica 2

20 de septiembre del 2019

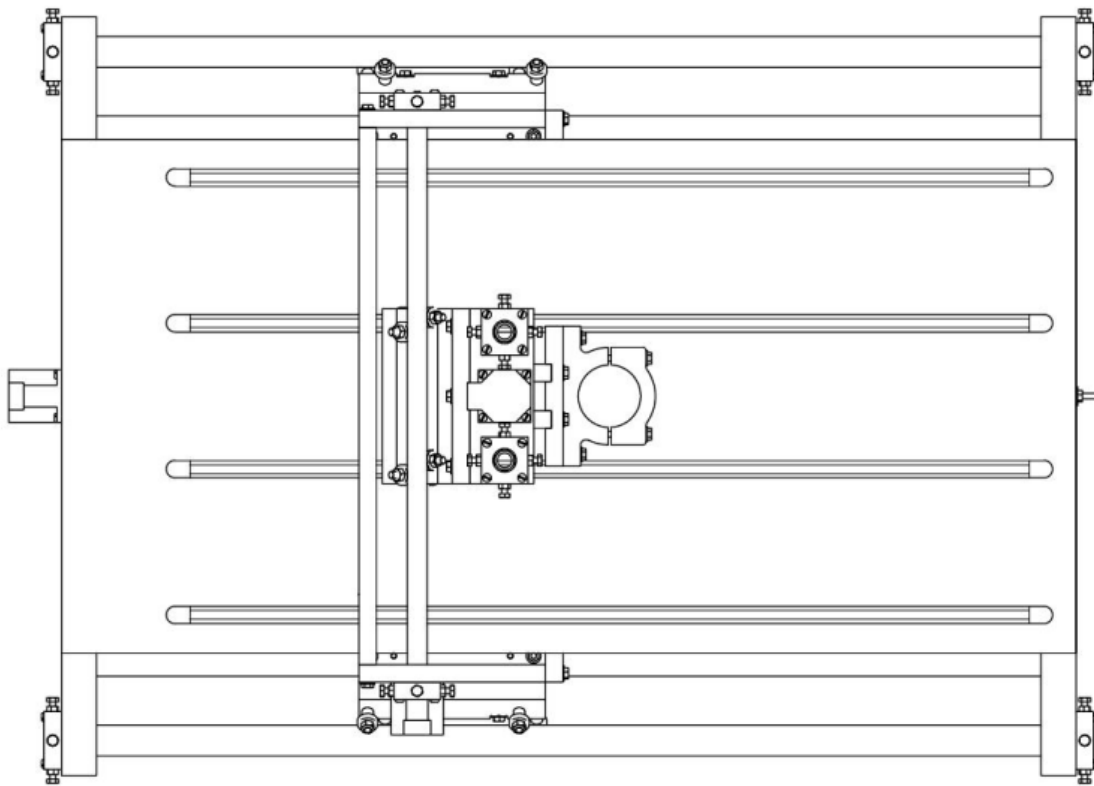
En esta segunda práctica se mostrarán los planos o el diseño de un robot serial que en nuestro caso estaremos hablando de un robot tipo CNC el cual tendrá unas dimensiones de trabajo de: 60 cm plano (X) 60 cm en plano (Y) y 45 cm en el plano (Z).

A continuación, se muestran los planos del robot serial tipo CNC visualizado en sus diferentes perfiles:

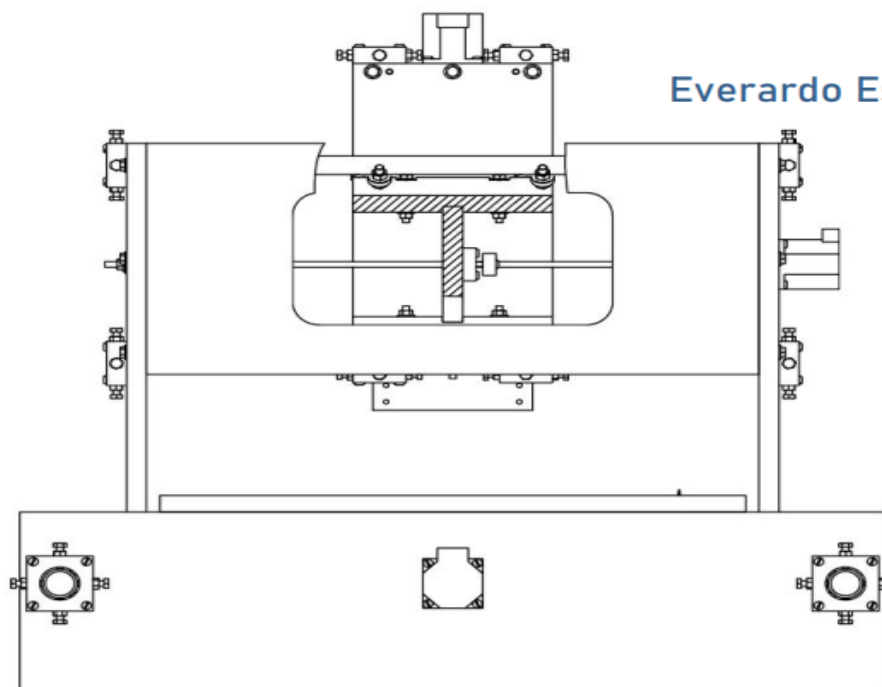




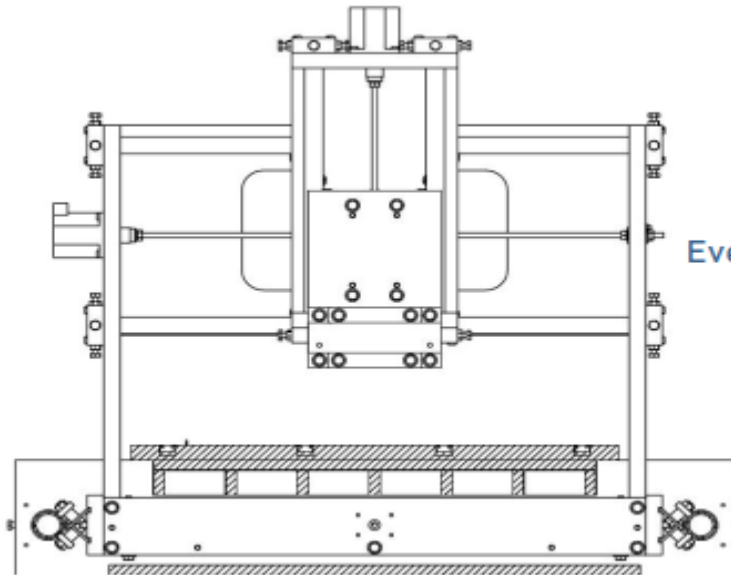
Everardo Estrella Rojo



Everardo Estrella Rojo



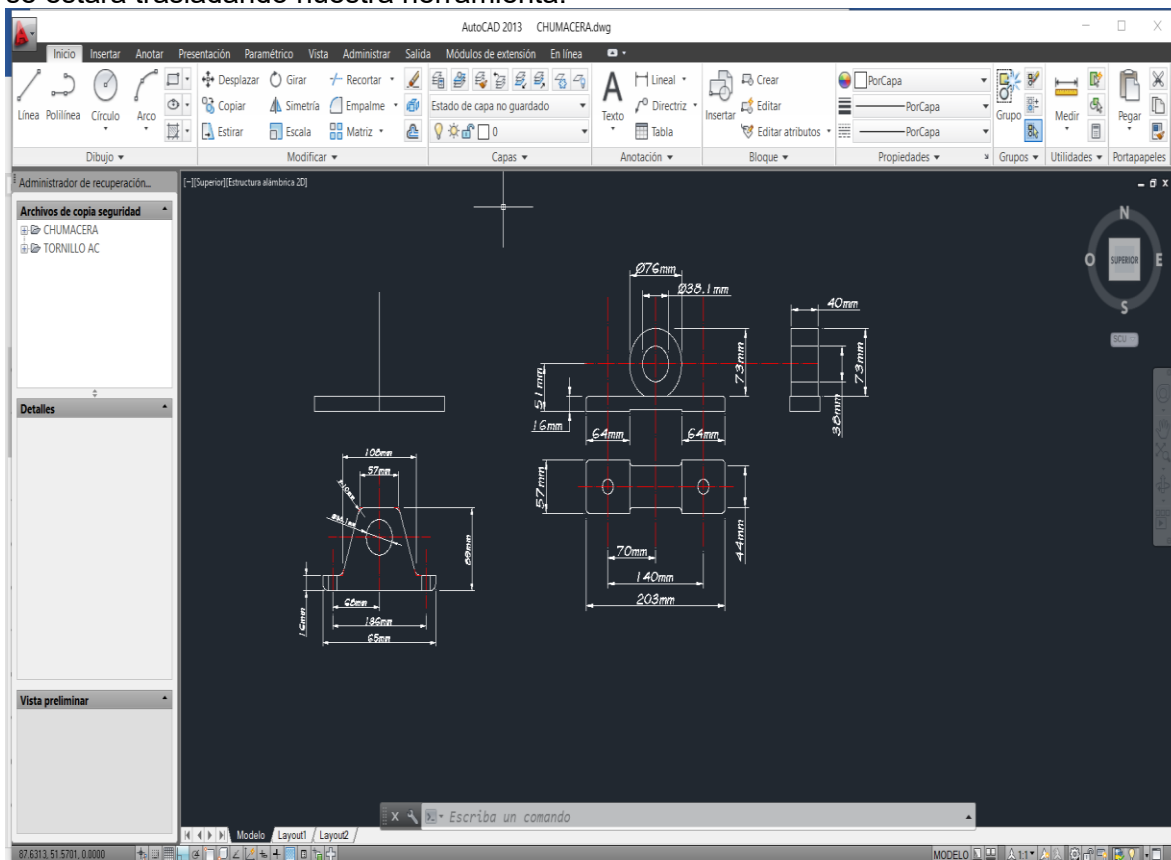
Everardo Estrella Rojo

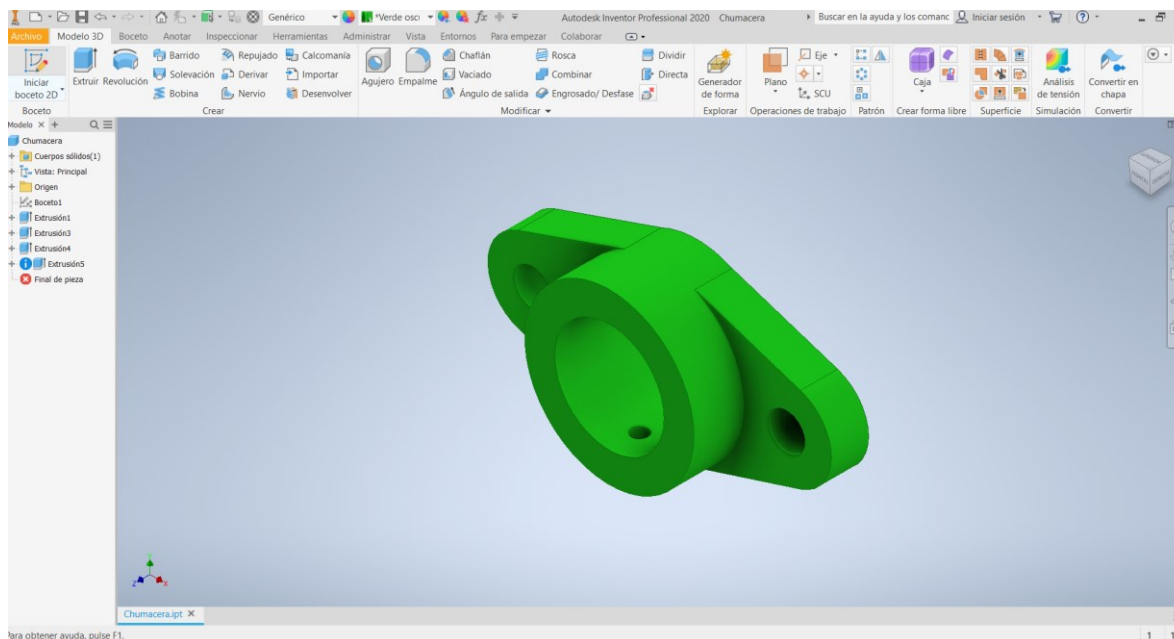
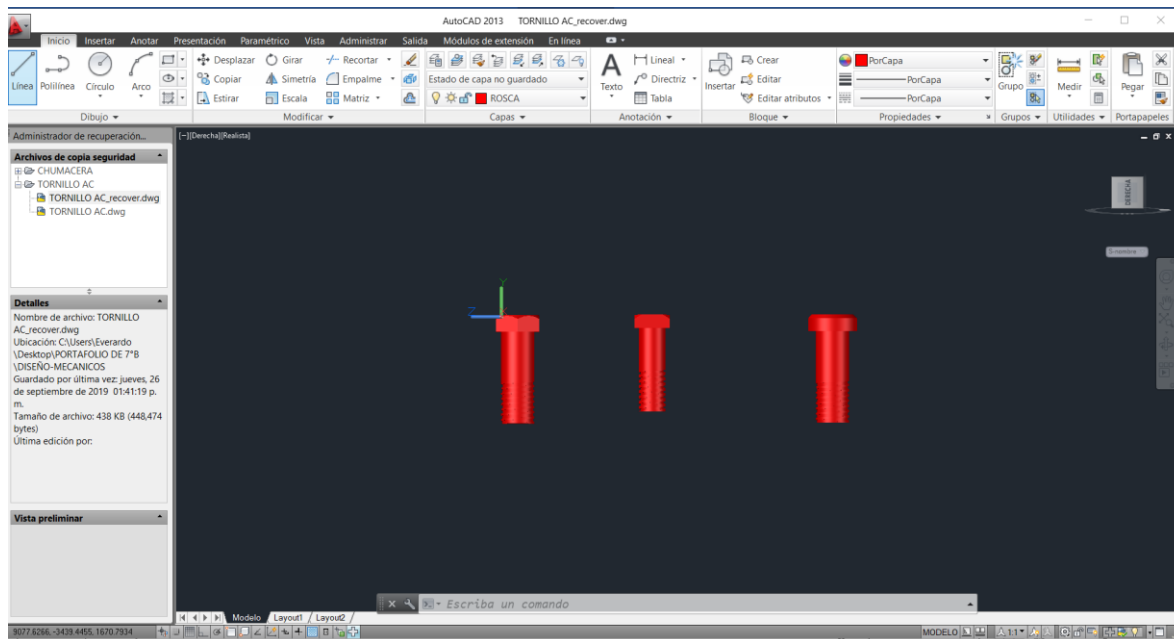


Everardo Estrella Rojo

A continuación, se muestran los Trabajados en Autocad e Inventor

Se adjuntará los planos en un software llamado Autocad y otro software llamado inventor la pieza a ingresar será una chumacera. Qué es pieza clave para el agarre de Los ejes donde se estará trasladando nuestra herramienta.





Everardo Estrella Rojo.