



Pablo Daniel Rodriguez Galindo 201700762
Carlos Fernando Estrada Camey 201700704
Erwin Haroldo Caal Coc 201709100
Hector Fabian Lobos Urizar 201700454

GRUPO 9

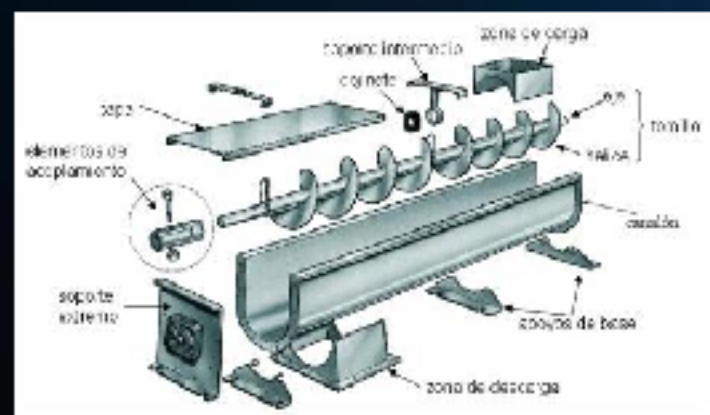
SISTEMAS DE TRANSMISION CONVERSION PARA ROBOT

Trasmision circular-lineal

Este sistema está formado por un piñón, rueda dentada normalmente cilíndrica, que describe un movimiento de rotación alrededor de su eje y una cremallera



Un grupo motorreductor situado en uno de los extremos del eje del tornillo hace girar la hélice que arrastra el producto a transportar.



Transmision circular-circular

La cadena colocada en el engrane permite que la rueda pueda realizar un movimiento circular libre.

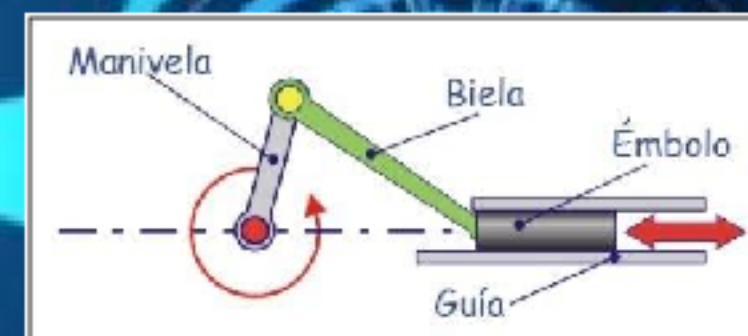


La transmision por cadena se emplea cuando se tienen que transmitir grandes potencias con relacion a la transmision reducida.



Trasmision lineal-circular

El piston se mueve en un eje lineal generando un movimiento circular en la manivela



El movimiento lineal de la cremallera produce un giro en el engranaje del piñón

