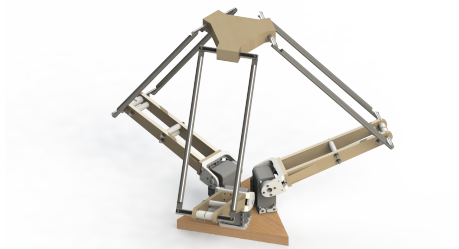


Informe mecànic Projecte I

Marc Asenjo i Ponce de León Joan Marcè i Igual
Iñigo Moreno i Caireta

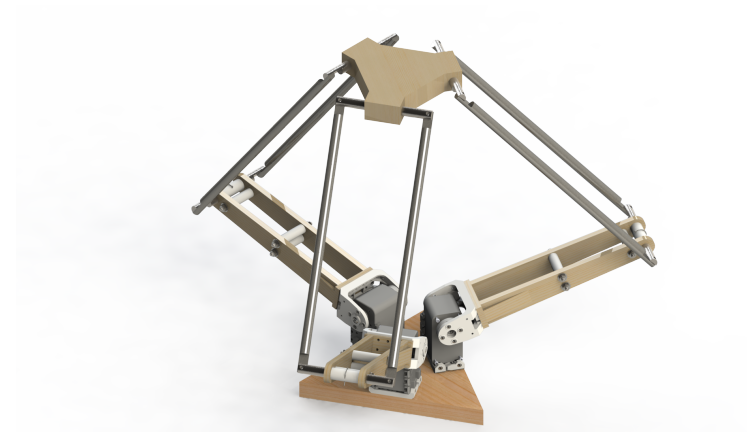
20 de març de 2015



Índex

1	Ensamblatge general	3
2	Servos	4
3	Braç	5
3.1	Estructura	5
3.2	Estabilitzador	5
4	Avantbraç	6
4.1	Vara	6
4.2	Alineador	6
4.3	Eix	6
4.4	Eix Pinça	6
4.5	Unió	6
5	Pinça	7

1 Ensamblatge general



Aquest robot delta està format per quatre parts generals, els servos, els braços, els avantbraços i la pinça final.

El robot consta de tres servos que permetran el posicionament de la pinça; cada servomotor té acoblat un braç que es mou junt amb l'eix d'aquest. A més a més, els braços estan units mitjançant un eix amb un avantbraç. Tots els avantbraços arriben a unir-se a la peça final que és la pinça permeten així que el moviment dels tres servos determini un punt a l'espai en el qual posicionar la pinça.

2 Servos

3 Braç

3.1 Estructura

3.2 Estabilitzador

4 Avantbraç

4.1 Vara

4.2 Alineador

4.3 Eix

4.4 Eix Pinça

4.5 Unió

5 Pinça