

Práctica 1.

Importando CAD a Blender a Gazebo.

Materia:

Dinámica y Control de Robots.

Carrera:

Ingeniería en Mecatrónica.

Grado y Grupo:

9°B

Integrantes:

Hernández Castillo Ana Yuritzi.

Hernández García Andrés de Jesús.

Rodríguez Rodríguez José Luis.

UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

Objetivo:

Importar Diseño 3D de un brazo cartesiano a Blender y dar movimientos en los tres ejes, exportar de blender e importar a Gazebo .

Materiales:

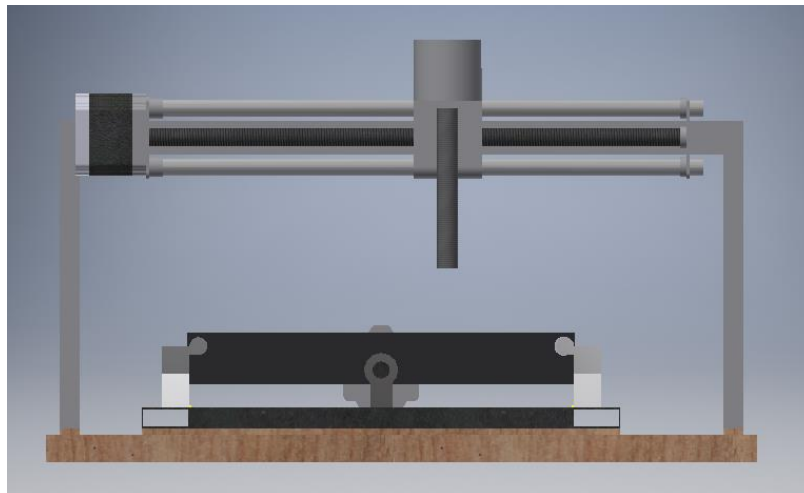
- Computadora con Ubuntu.
- Conexión a internet.
- AutoCAD.
- Blender.
- Gazebo.

Procedimiento:

1. Importar CAD a Bender.
2. Dar movimiento en los 3 ejes correspondiente.
3. Exportar Blender e importar a Gazebo.
4. Dar movimiento en los ejes.

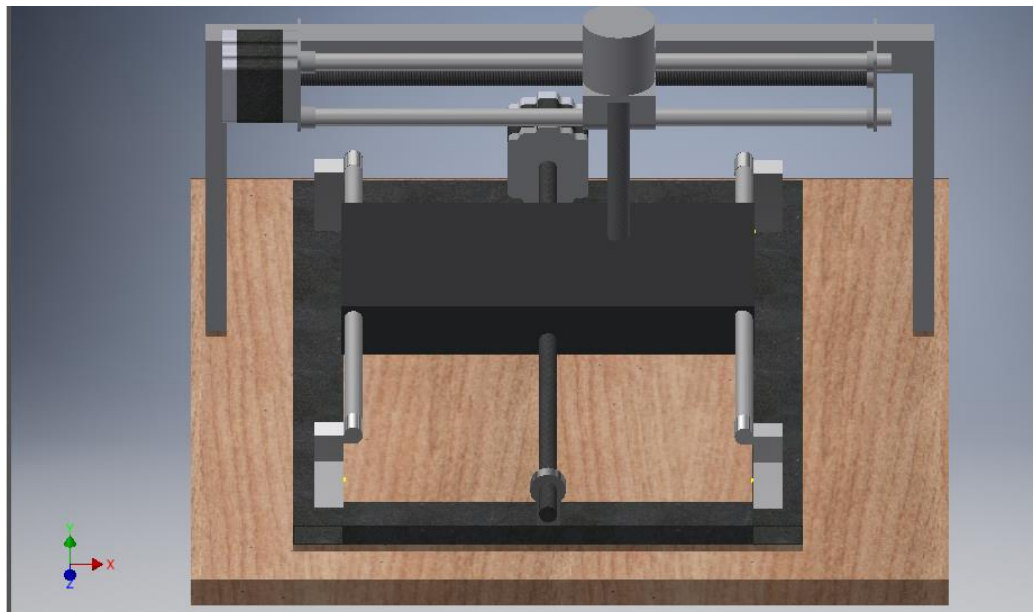
Resultados:

Brazo Cartesiano en AutoCAD:



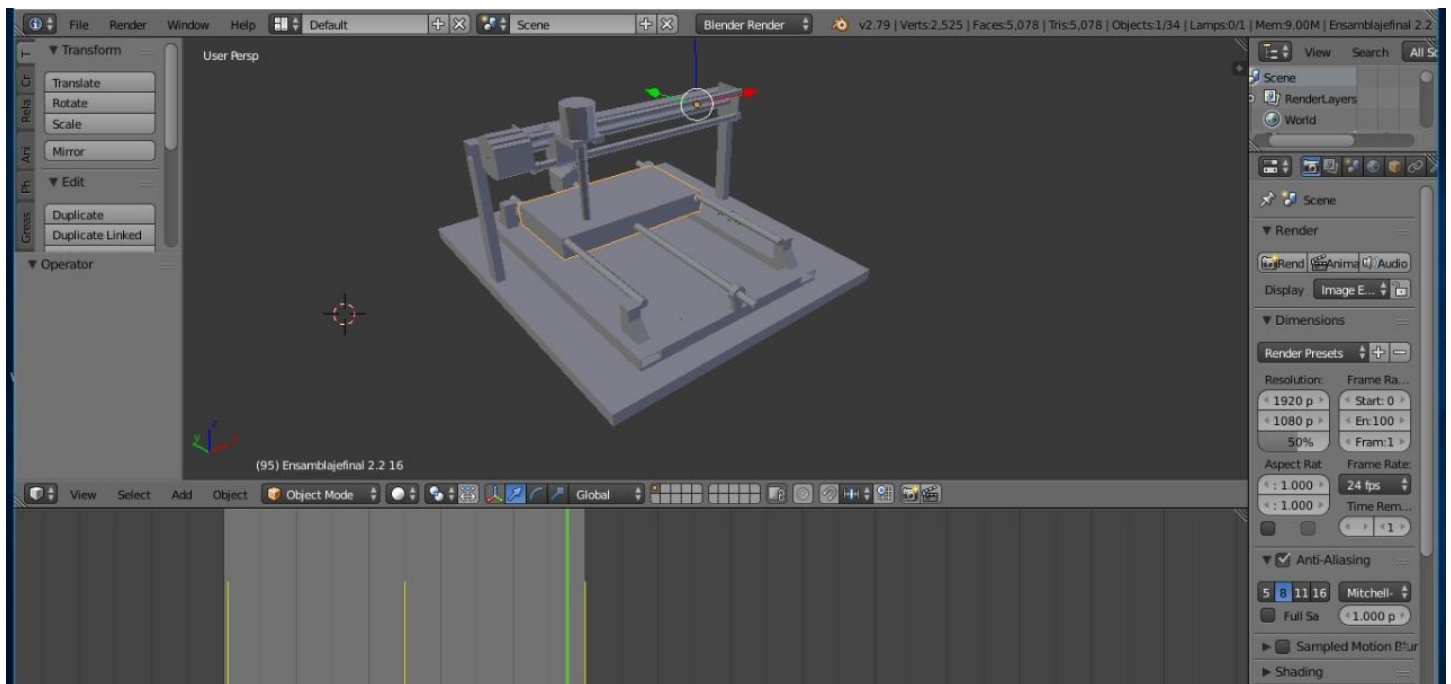
Ensamblaje | Modelado

- Ensamblaje3.iam
 - Relaciones
 - Representaciones
 - Origen
 - Ensamble completo:1
 - balera:1
 - tornillo sin fin:1
 - Motor:1
 - 2,2:1
 - guia lineal:1
 - Base-Balero:1
 - base-balero-motor:1
 - Motor:2
 - guia lineal:2
 - tornillo sin fin x:1
 - base:1
 - Estructura x:1
 - Eje Z:1
 - tornillo sin fin z:1



Brazo Cartesiano en Blender:

Brazo Cartesiano.blend



Brazo Cartesiano en Gazebo:

Brazorobotico.zip

