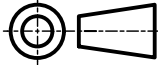

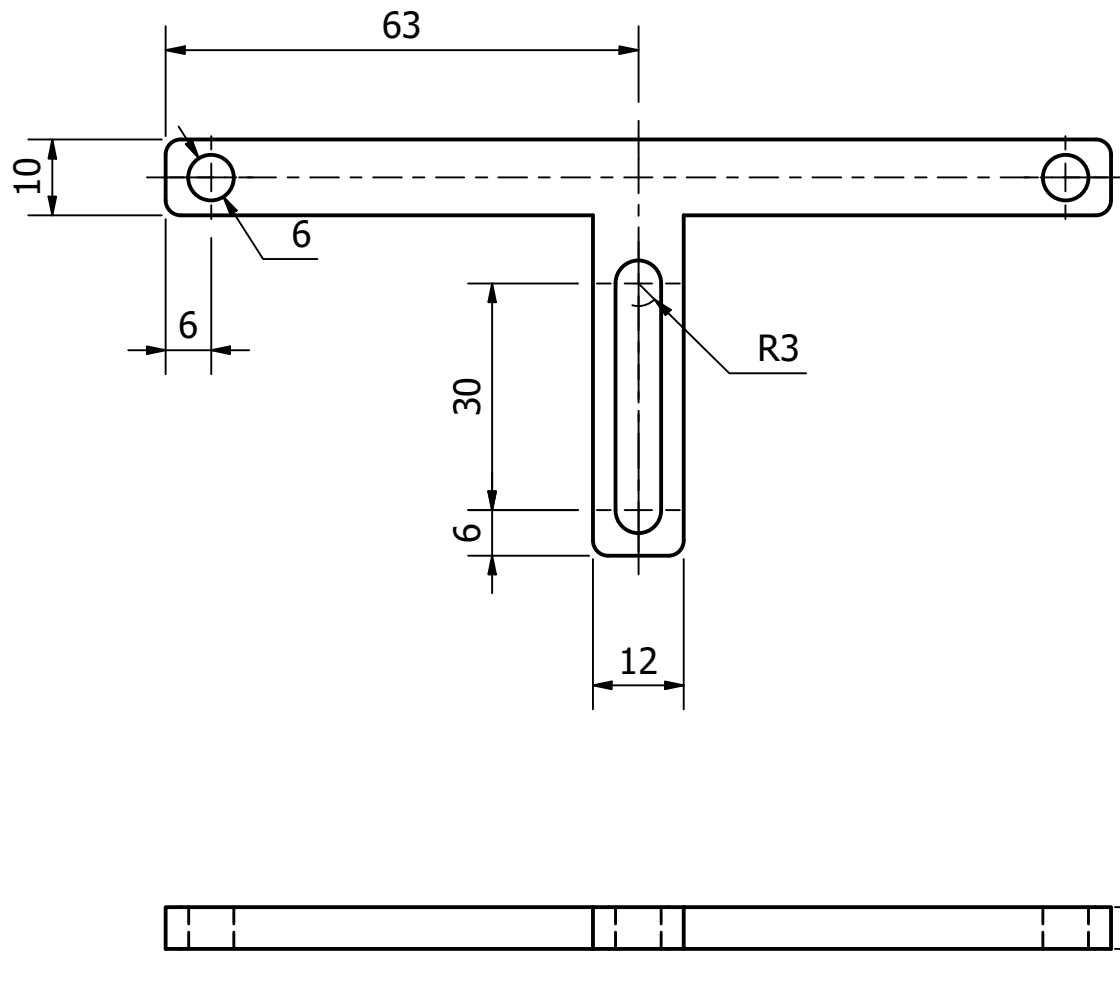

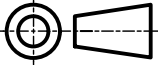
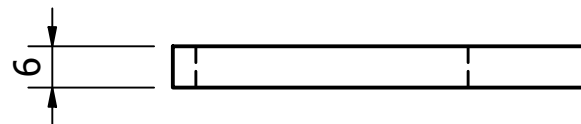
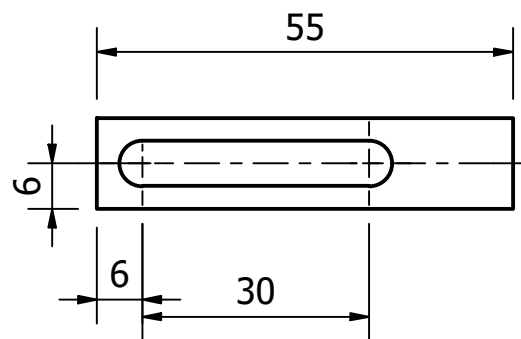


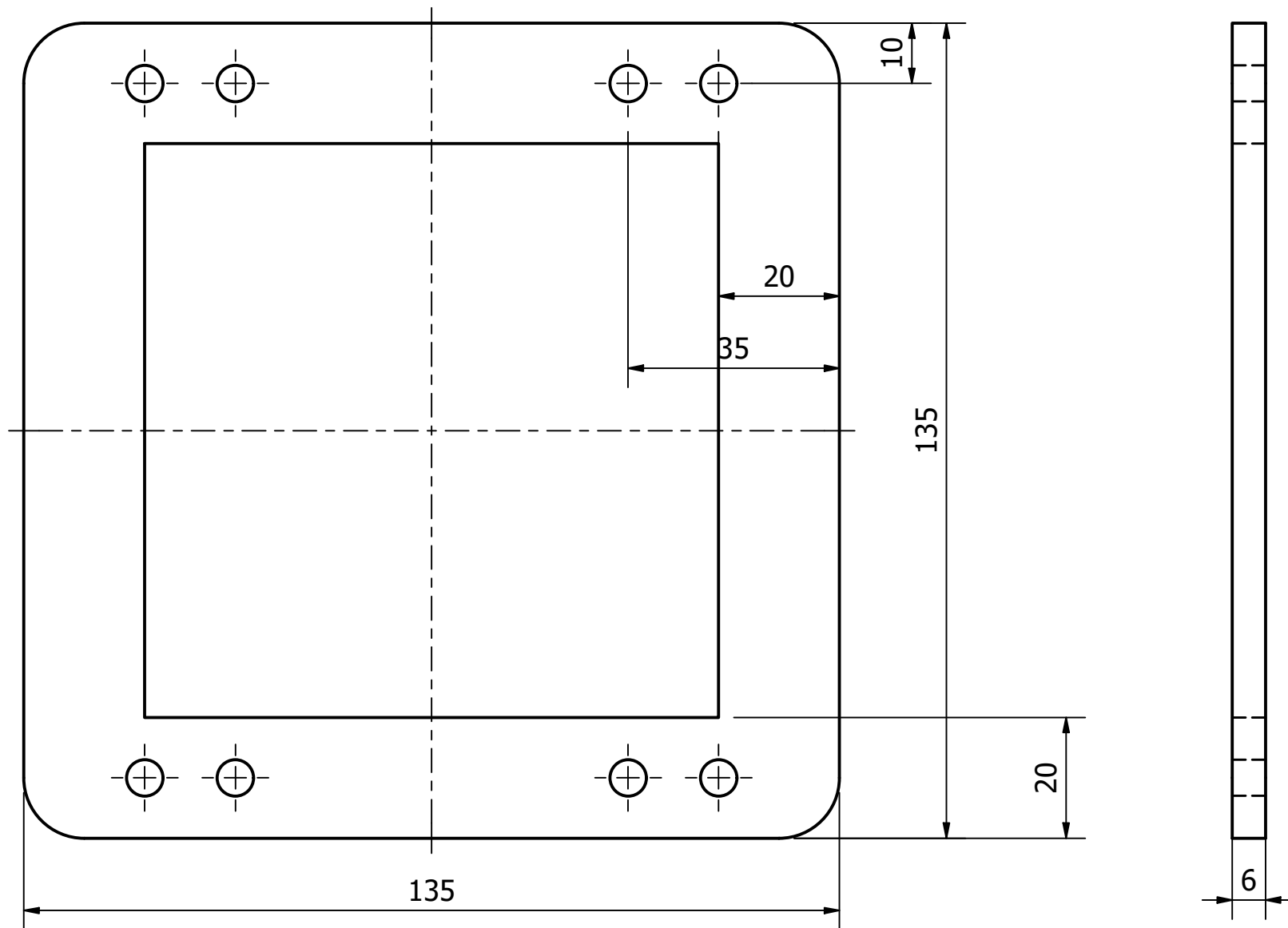
MATERIAL: MDF	FORMATO: A4	ESCALA: 1:1	 		UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA FACULTAD DE INGENIERÍA DEPTO. ING. MECÁNICA Y MECATRÓNICA		
REFERENCIA: I	UNIDADES: mm	CANTIDAD:					
DIBUJÓ: DIEGO MEJIA	CÓDIGO: I	FECHA: 2022/11/24	FIRMA:	PROYECTO: ADAPTACIÓN ROBOTICA	CONJUNTO:		
				SUBCONJUNTO: NA			
				PIEZA: PATA	ÍTEM: I	R/0	PLANO N°: I

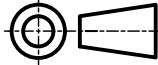



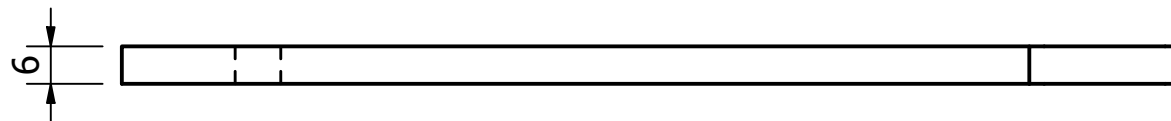
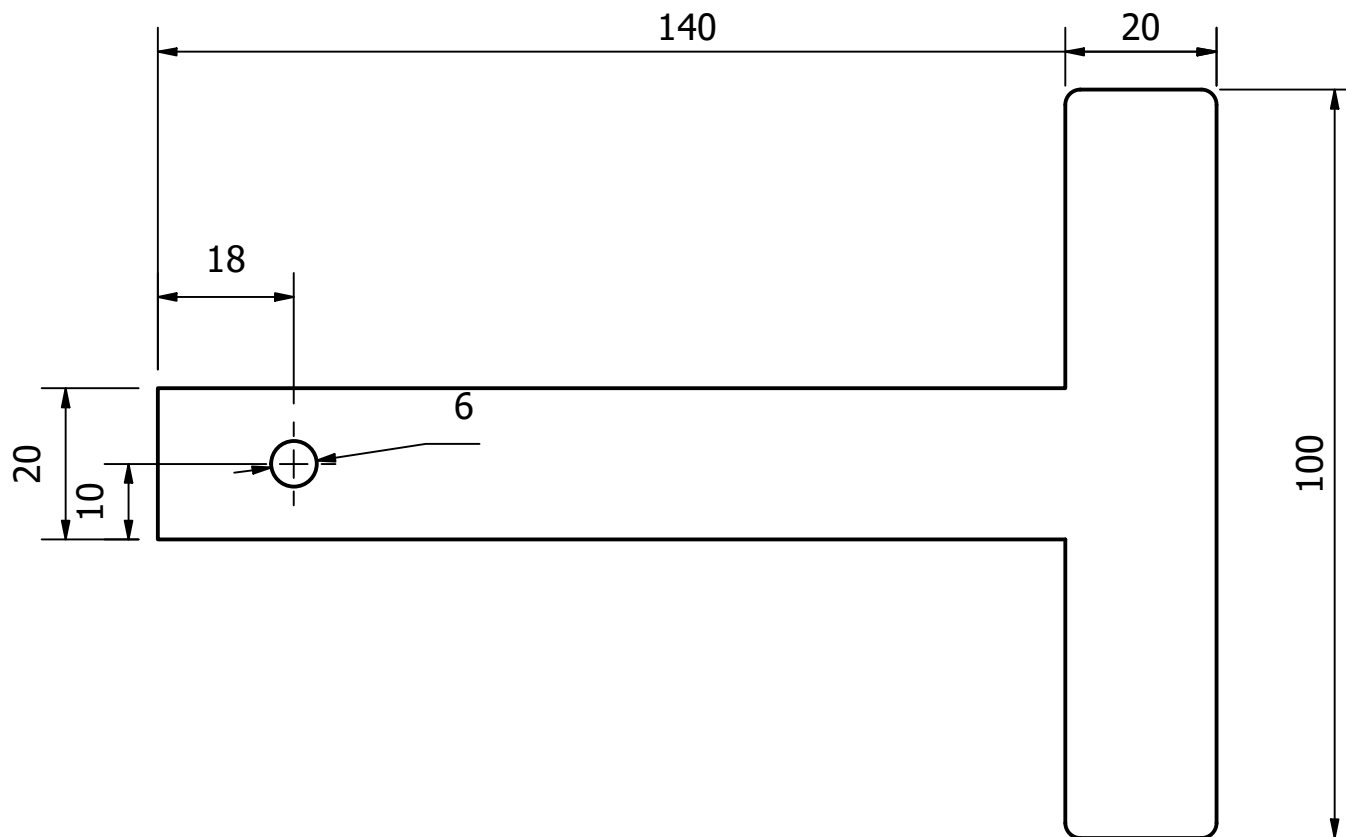
MATERIAL:	FORMATO:	ESCALA:			UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA FACULTAD DE INGENIERÍA DEPTO. ING. MECÁNICA Y MECATRÓNICA		
MDF	A4	1:1					
REFERENCIA:	UNIDADES:	CANTIDAD:					
2	mm						
DIBUJÓ:	CÓDIGO:	FECHA:	FIRMA:	PROYECTO: ADAPTACIÓN		CONJUNTO:	
DIEGO MEJIA	2	2022/11/24		ROBOTICA		I	
				SUBCONJUNTO:			
				NA			
				PIEZA:		ÍTEM:	PLANO N°:
				PATAC		I	2



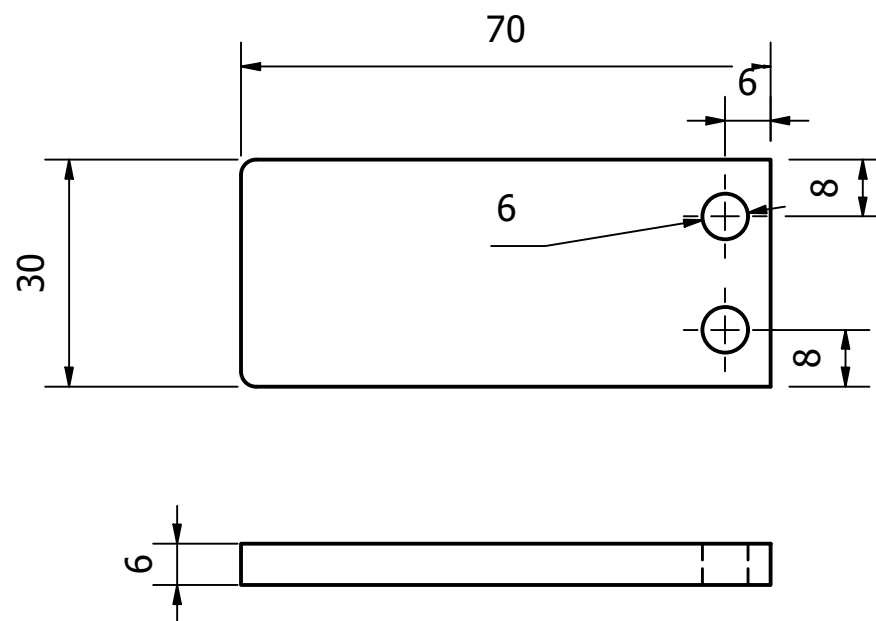
MATERIAL: MDF	FORMATO: A4	ESCALA: 1:1		UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA FACULTAD DE INGENIERÍA DEPTO. ING. MECÁNICA Y MECATRÓNICA		
REFERENCIA: 3	UNIDADES: mm	CANTIDAD:				
DIBUJÓ: DIEGO MEJIA	CÓDIGO: 1005281613	FECHA: 2022/11/24	FIRMA:	PROYECTO: ADAPTACIÓN ROBOTICA	CONJUNTO:	
				SUBCONJUNTO: NA		
				PIEZA: SOPORTE	ÍTEM: I	PLANO N°: 3

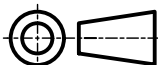



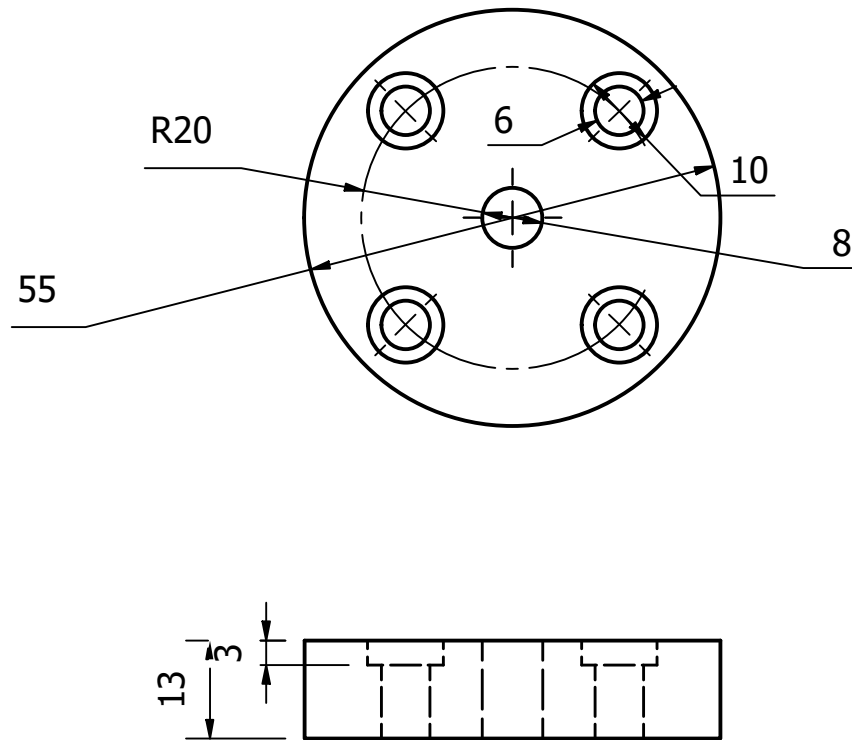
MATERIAL: MDF	FORMATO: A4	ESCALA: 1:1		 UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA FACULTAD DE INGENIERÍA DEPTO. ING. MECÁNICA Y MECATRÓNICA		
REFERENCIA: 4	UNIDADES: mm	CANTIDAD: 1				
DIBUJÓ: DIEGO MEJIA	CÓDIGO: 1005281613	FECHA: 2022/11/24	FIRMA:	PROYECTO: ADAPTACIÓN ROBOTICA	CONJUNTO:	
				SUBCONJUNTO: NA		
				PIEZA: BASE	ÍTEM: 1	PLANO N°: 4




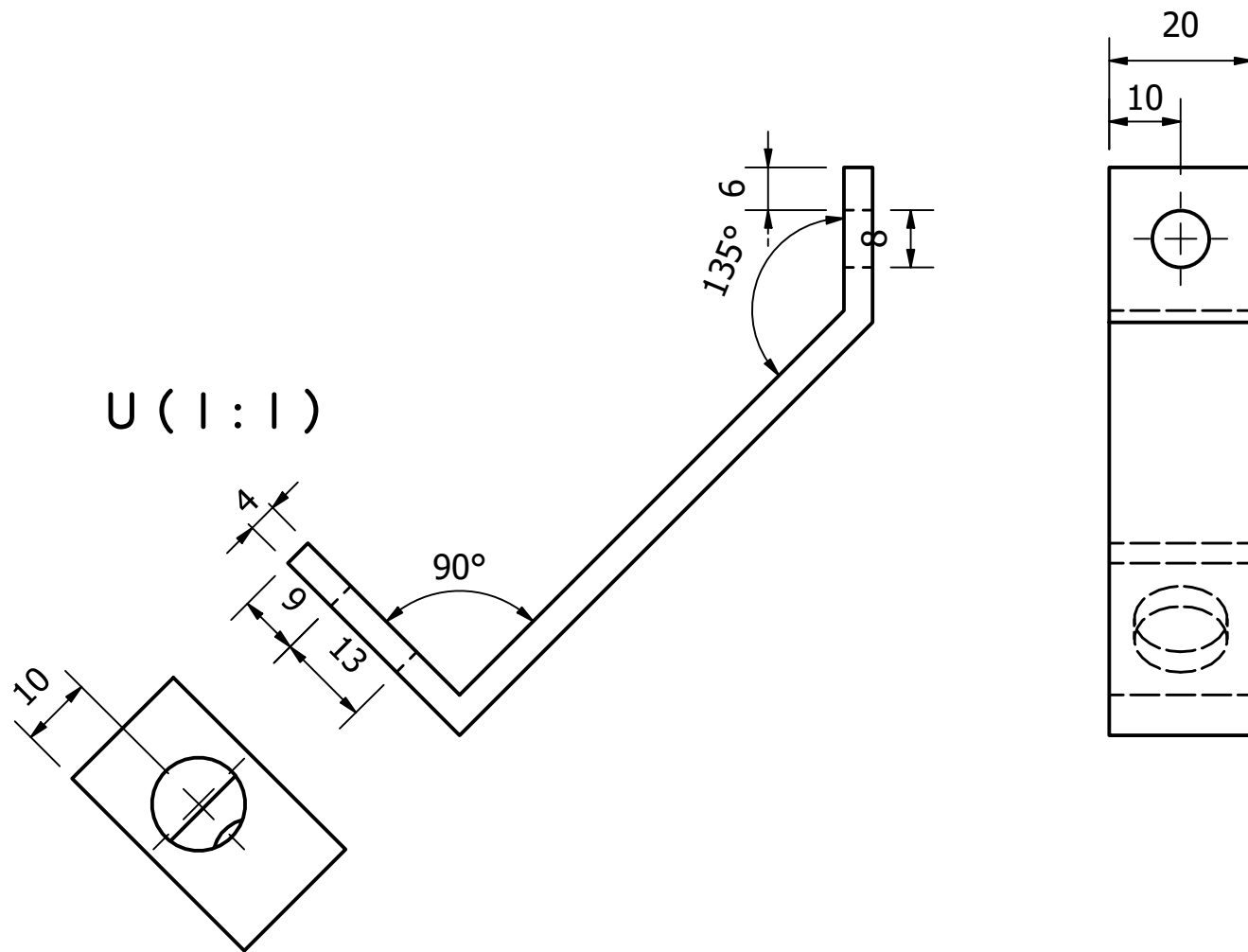
MATERIAL: MDF	FORMATO: A4	ESCALA: 1:1		UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA FACULTAD DE INGENIERÍA DEPTO. ING. MECÁNICA Y MECATRÓNICA		
REFERENCIA: 4	UNIDADES: mm	CANTIDAD: 1				
DIBUJÓ: DIEGO MEJIA	CÓDIGO: 1005281613	FECHA: 2022/11/24	FIRMA:	PROYECTO: ADAPTACIÓN ROBOTICA	CONJUNTO:	
				SUBCONJUNTO: NA		
				PIEZA: T	ÍTEM: 1	PLANO N°: 5
					R/0	



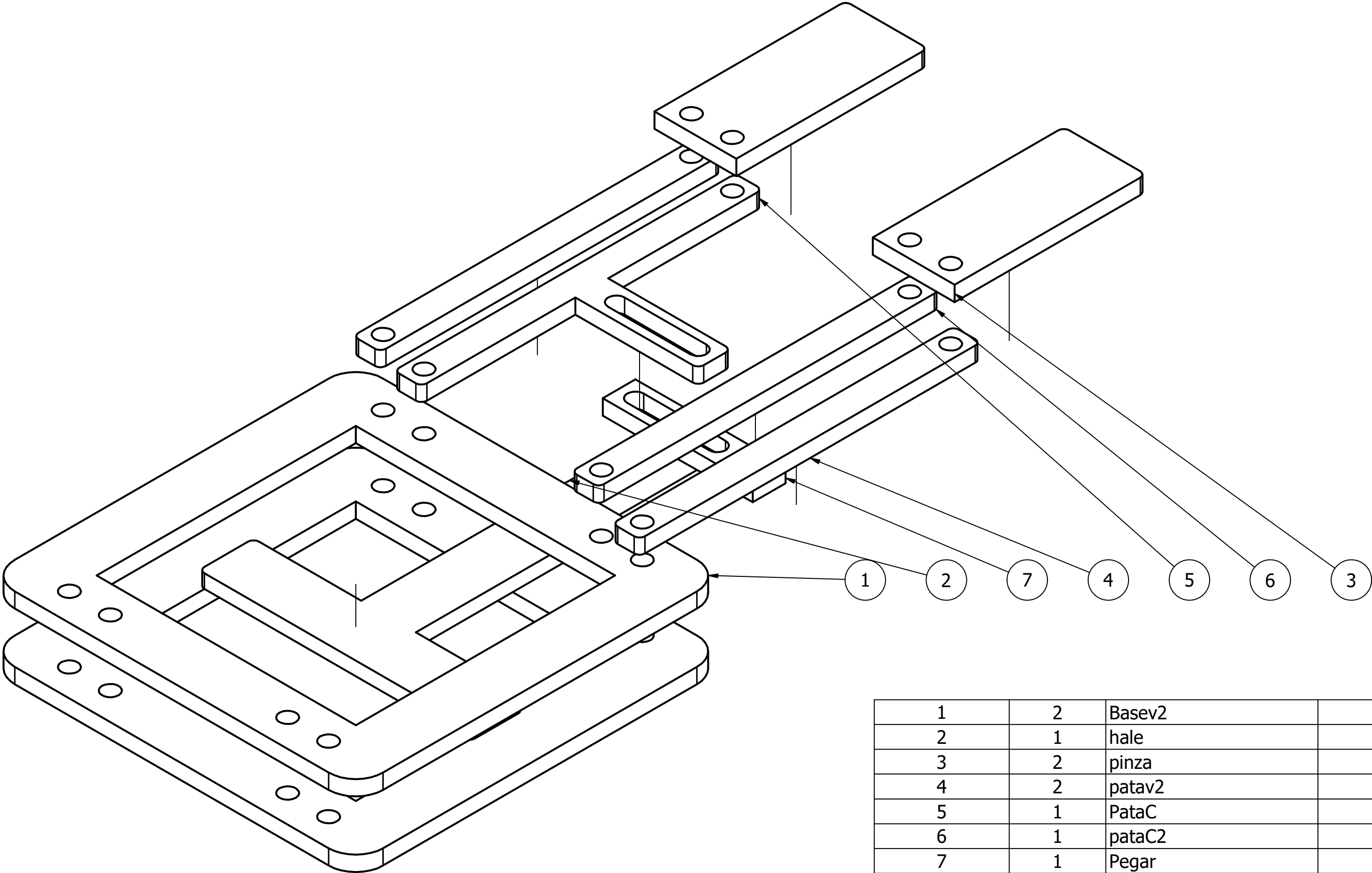
MATERIAL: MDF	FORMATO: A4	ESCALA: 1:1		 UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA FACULTAD DE INGENIERÍA DEPTO. ING. MECÁNICA Y MECATRÓNICA		
REFERENCIA: 6	UNIDADES: mm	CANTIDAD: 1				
DIBUJÓ: DIEGO MEJIA	CÓDIGO: 1005281613	FECHA: 2022/11/24	FIRMA:	PROYECTO: ADAPTACIÓN ROBOTICA	CONJUNTO: 1	
				SUBCONJUNTO: NA		
				PIEZA: PIBZA	ÍTEM: 1	PLANO N°: 6



MATERIAL: PLA	FORMATO: A4	ESCALA: 1:1		 UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA FACULTAD DE INGENIERÍA DEPTO. ING. MECÁNICA Y MECATRÓNICA		
REFERENCIA: 7	UNIDADES: mm	CANTIDAD: 1				
DIBUJÓ: DIEGO MEJIA	CÓDIGO: 1005281613	FECHA: 2022/11/24	FIRMA:	PROYECTO: ADAPTACIÓN ROBOTICA	CONJUNTO: 1	
				SUBCONJUNTO: NA		
				PIEZA: ACOPLE	ÍTEM: 1	PLANO N°: 7

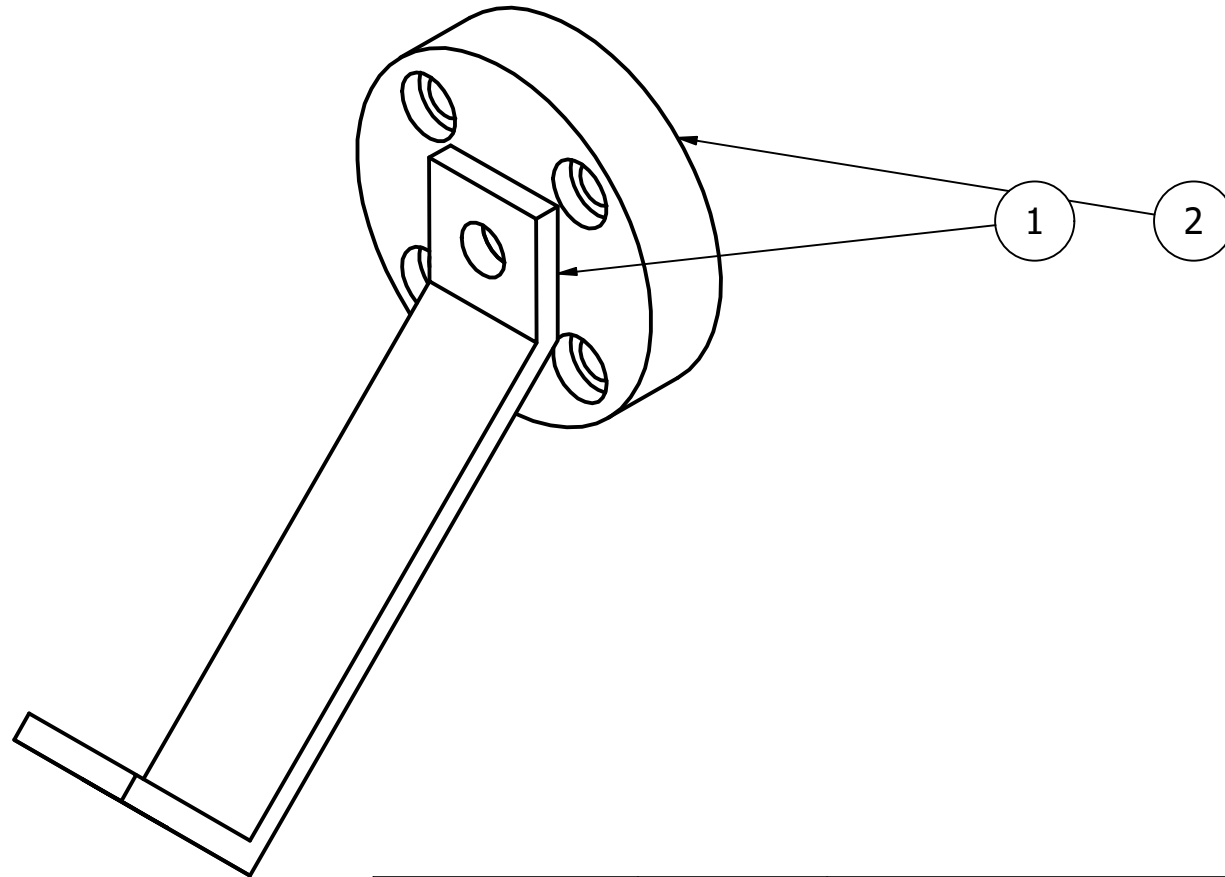


MATERIAL: PLA	FORMATO: A4	ESCALA: 1:1		UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA FACULTAD DE INGENIERÍA DEPTO. ING. MECÁNICA Y MECATRÓNICA		
REFERENCIA: 8	UNIDADES: mm	CANTIDAD: 1				
DIBUJÓ: DIEGO MEJIA	CÓDIGO: 1005281613	FECHA: 2022/11/24	FIRMA:	PROYECTO: ADAPTACIÓN ROBOTICA	CONJUNTO: 1	
				SUBCONJUNTO: NA		
				PIEZA: SOPORTE	ÍTEM: 1	PLANO N°: 8

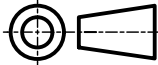



1	2	Basev2	
2	1	hale	
3	2	pinza	
4	2	pataV2	
5	1	PataC	
6	1	pataC2	
7	1	Pegar	
8	5	piecita	
ELEMENTO	CTDAD	Nº DE PIEZA	DESCRIPCIÓN

MATERIAL: PLA	FORMATO: A4	ESCALA: 1:1			UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA FACULTAD DE INGENIERÍA DEPTO. ING. MECÁNICA Y MECATRÓNICA		
REFERENCIA: 9	UNIDADES: mm	CANTIDAD: 1					
DIBUJÓ: DIEGO MEJIA	CÓDIGO: 1005281613	FECHA: 2022/11/24	FIRMA:	PROYECTO: ADAPTACIÓN ROBOTICA		CONJUNTO:	
				SUBCONJUNTO:			
				PIEZA:		ÍTEM:	PLANO Nº:
				GRIPPER		R/0	9



1	1	soporte	Impreso 3D
2	1	Acomple	Impreso 3D
ELEMENTO	CTDAD	Nº DE PIEZA	DESCRIPCIÓN

MATERIAL: PLA	FORMATO: A4	ESCALA: 1:1		 UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA FACULTAD DE INGENIERÍA DEPTO. ING. MECÁNICA Y MECATRÓNICA		
REFERENCIA: 10	UNIDADES: mm	CANTIDAD: 1				
DIBUJÓ: DIEGO MEJIA	CÓDIGO: 1005281613	FECHA: 2022/11/24	FIRMA:	PROYECTO: ADAPTACIÓN ROBOTICA	CONJUNTO: HERRAMIENTA	
				SUBCONJUNTO: NA		
				PIEZA: HERRAMIENTA	ÍTEM: 1	PLANO N°: 10

R/0