Disciplina	Robótica Industrial
Aula Atividade Nº 02	O Braço Mecânico: Tipos de Juntas e Classificação dos Robôs

:: Aula Atividade

OBJETIVO

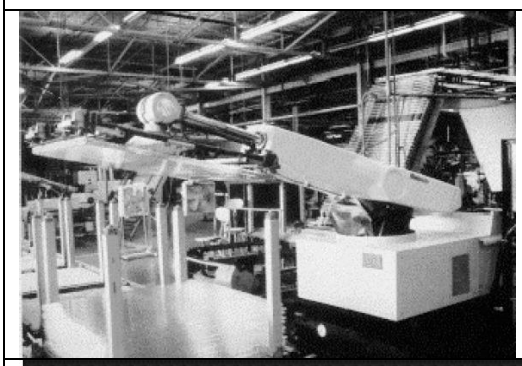
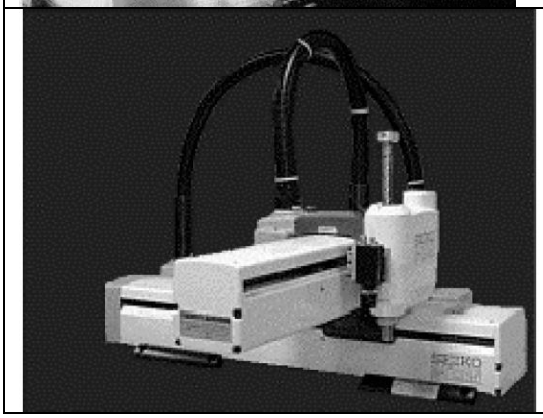
Identificar as configurações de robôs industriais, bem como suas características, vantagens e desvantagens.

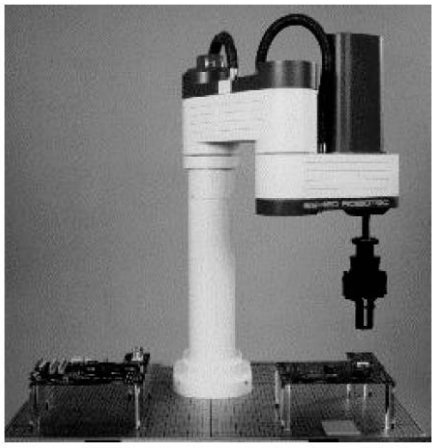
ORIENTAÇÕES

Consultar material da apostila.

QUESTÕES

1. Para os robôs abaixo, defina a configuração de cada, descreva suas características e compare as vantagens e desvantagens.

	a)
	b)
	c)

	d)
	e)

2. Faça as associações abaixo:

a. robô cilíndrico	( )RRR	( )menor workspace de todos
b. robô esférico	( )PPP	( ) V= ¶R^2. h
c. robô cartesiano	( )RRP	( )maior workspace de todos
d. robô antropomórfico	( )RRP	( )indicado para tarefas de montagem C.I.
e. robô SCARA	( )RPP	( ) conhecido também como robô polar

3. Suponha 2 robôs: um robô de configuração cilíndrico denominado “A”, e um robô em configuração polar denominado “B”.
   As dimensões do robô A são: L=1m; A1=1m ; A2=1m.
   As dimensões do robô B são: L=A= 1m.
   Calcule o volume do espaço de trabalho de ambos, e descubra qual possui o maior valor.