



*Departamento de Engenharia Mecânica  
Universidade de Aveiro*

# *Estudos funcionais de uma plataforma para um sistema robótico humanóide*

## **Dados das Pernas do Robot**

***Autores:***

Luís Rêgo -----n.º mec: 20008

Renato Barbosa -----n.º mec: 18382

***Orientadores:***

Professor Vítor Santos.

Professor Filipe Teixeira Dias.

*Aveiro, 11 de Março de 2004*

## DIMENSÕES E MASSAS DAS PERNAS DO ROBOT

Tabela 1 – Dimensões e massas das diversas juntas das pernas do robot.

JUNTAS	ENTREEIXOS	MASSAS
Pé - q1L	L01 = 20 mm	m0 = 0,28 Kg
q1L - q2L	L12 = 22 mm	m1 = 0,20 Kg
q2L - q3L	L23 = 160 mm	m2 = 0,63 Kg
q3L - q4L	L34 = 120 mm	m3 = 0,26 Kg
q4L - q5L	L45 = 53 mm	m4 = 0,21 Kg
q5L - q6L	L56 = 18 mm	
Distância entre Pernas	L44 = 150 mm	
Distância ao tronco	L5CM = 75 mm	m5 = 5,5 Kg
<b>TOTAIS:</b>	LTotal = 393 mm	m_total_perna = 1,58 Kg

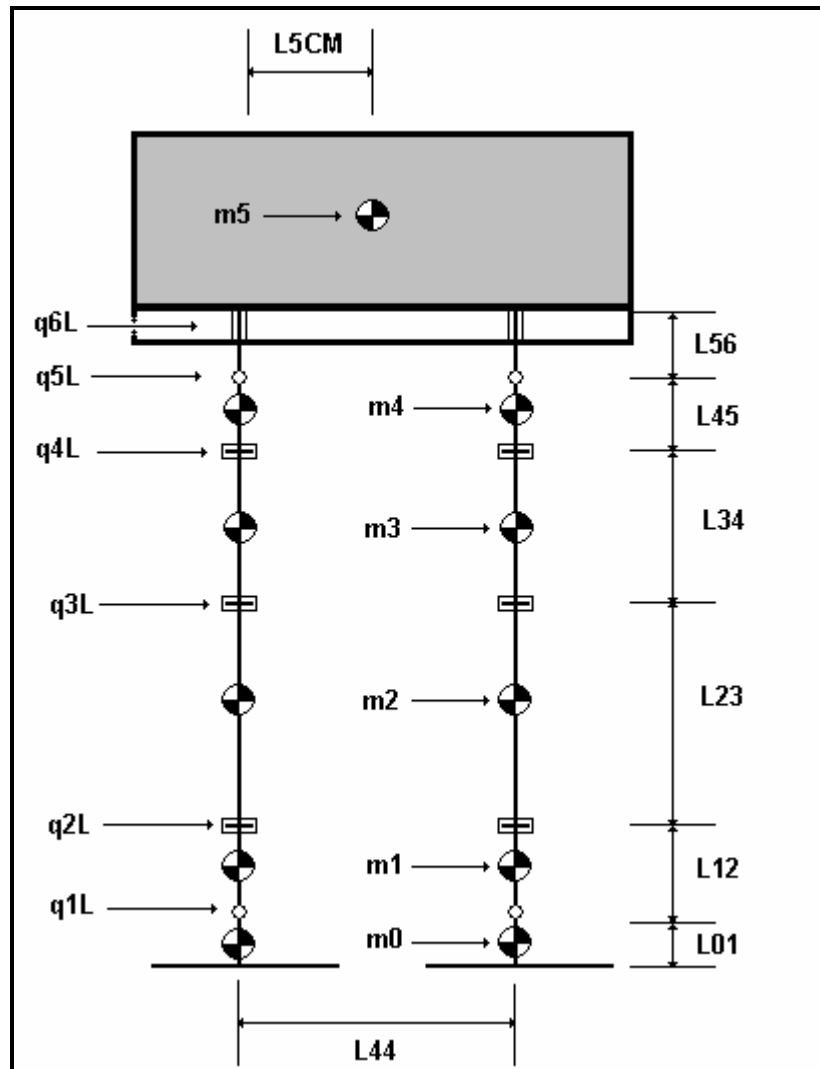


Fig. 1 – Esquema das pernas do robot humanóide.