Capítulo 1

Desenvolvimento Estrutural

Após a análise de algumas das propostas já desenvolvidas por diversas organizações em diversos países, foi necessário efectuar um levantamento das principais características a ter em conta durante o desenvolvimento, por forma a ser possível desde já impor algumas restrições

Constrangimentos Estruturais

refere-se as dimensões servos e placa do pc104 assim como das baterias

Escolha do tipo de actuação

explicar o porque da escolha da actuação directa nos braços e actuação passiva no tronco.

1.1 Correcção estrutural nas pernas

Antes de iniciar o desenvolvimento da estrutura do tronco e membros do robô humanóide foi necessário corrigir alguns problemas que surgiram após o desenvolvimento das pernas deste robô