

# Projecto Mecânico

Daniel Afonso

~ Concepção de robô modular para reconhecimento e exploração ~

Mestrado Integrado em Engenharia Mecânica

Departamento de Engenharia Mecânica • Universidade de Aveiro • Campus Universitário de Santiago, 3810-193 Aveiro (Portugal)

## Conteúdo

1	Autor	2
2	Objectivo	2
3	Resumo	2
4	Lista de Peças	2
5	Montagem dos Componentes	2

## Lista de Figuras

1	Representação da ligação entre dois planos: representação do ângulo da rotação <i>Yaw</i> (a), representação do ângulo da rotação <i>Pitch</i> (b). . . . .	2
---	---	---

## Lista de Tabelas

1	Lista de componentes usados. . . . .	2
---	--------------------------------------	---

## Referências

[1] Huco, "Universal Joints Catalog"; 2008

[2] Texas Instrumets, "SN74150N Data Selectors/Multiplexers Datasheet"; 1988

[3] Sharp, "PT100Mx0MP Series Datasheet";

## 1 Autor

**Nome 1** Daniel Gil Afonso  
nº: 32668  
e-mail: Dan@ua.pt

## 2 Objectivo

## 3 Resumo

Figura 1: Representação da ligação entre dois planos: representação do ângulo da rotação *Yaw* (a), representação do ângulo da rotação *Pitch* (b).

## 4 Lista de Peças

A tabela 1 resume a lista de peças utilizadas no projecto.

Tabela 1: Lista de componentes usados.

<u>Grupo</u>	<u>Modelo</u>	<u>Quantidade</u>	<u>Distribuidor</u>
--------------	---------------	-------------------	---------------------

## 5 Montagem dos Componentes