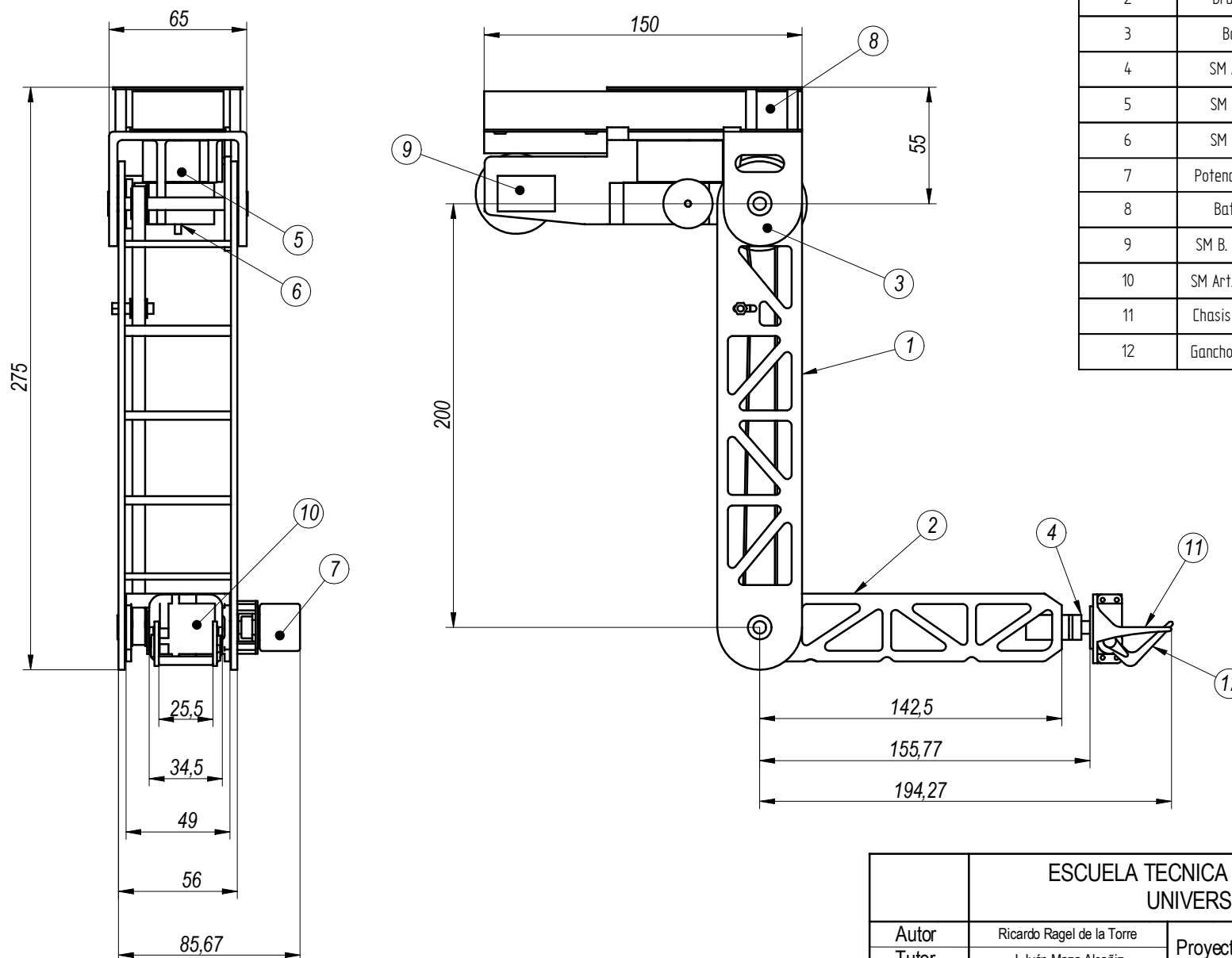


| Número de elemento | Título         | Material/ Modelo | Cantidad | Masa     |
|--------------------|----------------|------------------|----------|----------|
| 1                  | Brazo 1        | Poliuretano      | 1        | 0,046 kg |
| 2                  | Brazo 2        | Poliuretano      | 1        | 0,024 kg |
| 3                  | Base           | Poliuretano      | 1        | 0,062 kg |
| 4                  | SM Art. 3      | HS-5065MG        | 1        | 0,012 kg |
| 5                  | SM Art. 1      | HS-5625MG        | 1        | 0,060 kg |
| 6                  | SM Art 2       | HS-5485HB        | 1        | 0,045 kg |
| 7                  | Potenciometro  | No especificado  | 1        | 0,008 kg |
| 8                  | Bateria        | No especificado  | 1        | 0,232 kg |
| 9                  | SM B. Bateria  | HS-5245MG        | 1        | 0,032 kg |
| 10                 | SM Art. Efecto | HS-5065MG        | 1        | 0,012 kg |
| 11                 | Chasis Efecto  | Poliuretano      | 1        | 0,005 kg |
| 12                 | Gancho Efecto  | Poliuretano      | 1        | 0,001 kg |



|                                                                  |                           |                                                                                                |
|------------------------------------------------------------------|---------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ESCUELA TECNICA SUPERIOR DE INGENIEROS<br>UNIVERSIDAD DE SEVILLA |                           |                                                                                                |
| Autor                                                            | Ricardo Ragel de la Torre | Proyecto de Fin de Carrera: Modelado, control y simulación<br>de quadrotor y brazo manipulador |
| Tutor                                                            | J. Iván Maza Alcañiz      |                                                                                                |
| Fecha                                                            | 23/6/12                   |                                                                                                |
| Escala<br>1:2                                                    | Modelo manipulador        | Plano nº2<br>Curso 2011-2012                                                                   |