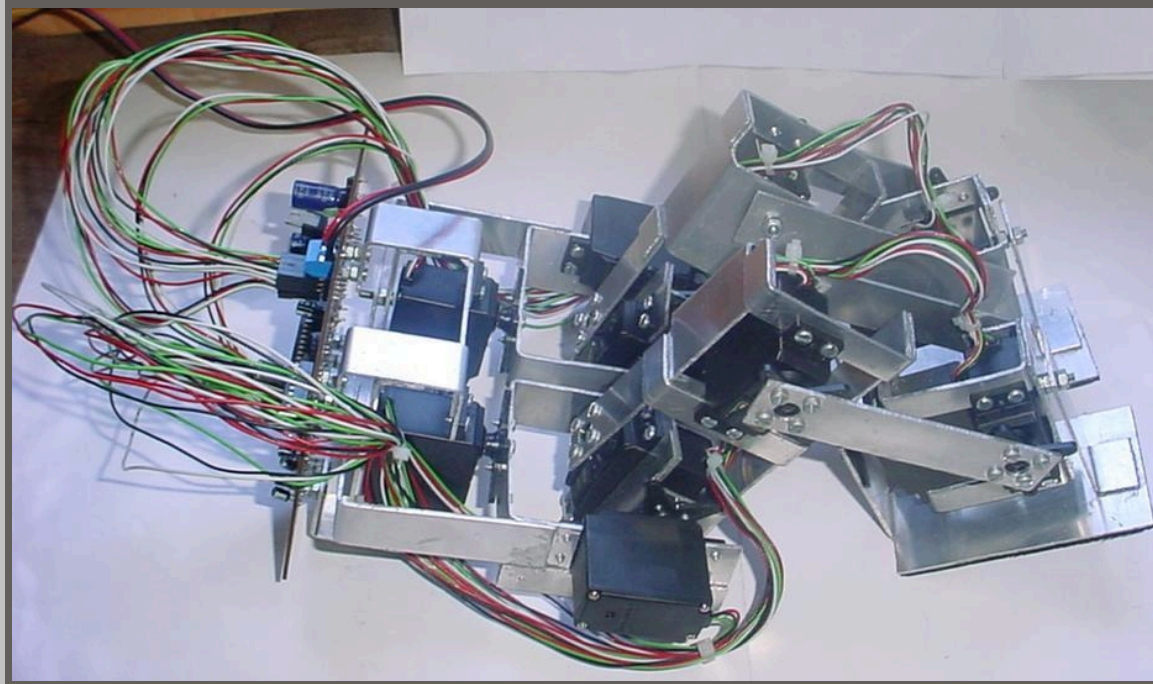
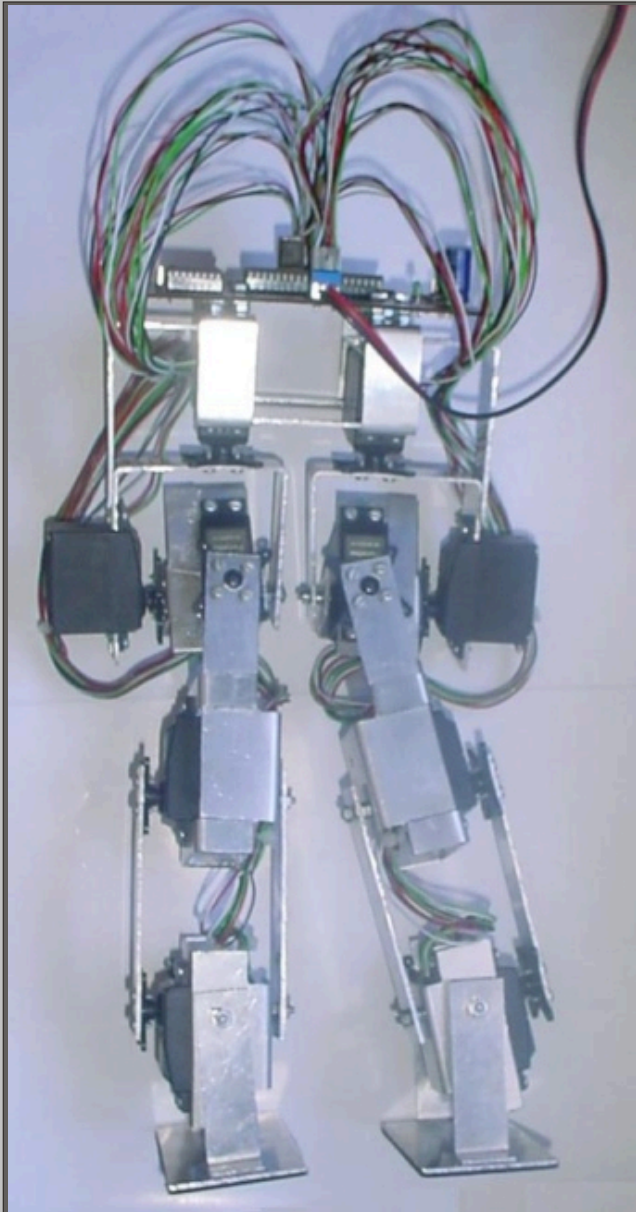




Human-Droid Prototype v1.0

Proyecto de Grado – Construcción de Robots Bípedos



Especificaciones Técnicas

- Dimensiones: 36 x 15 x 9 cm (H x W x D)
- Peso: 1.0 kg
- Alimentación: 6.8 V DC mínimo
- Consumo: 2 W mín, 30 W máx
- Interfaz: Serial RS-232, 115.200 bps, 8N1
- Grados de libertad: 12 = 2 x (3 cadera + 1 rodilla + 2 tobillo)

Proyecto de Grado
Construcción de Robots Bípedos

Facultad de Ingeniería
Universidad de la República

Montevideo, 2004-2005

e-mail: pgrobip@fing.edu.uy
web: <http://www.fing.edu.uy/~pgrobip>

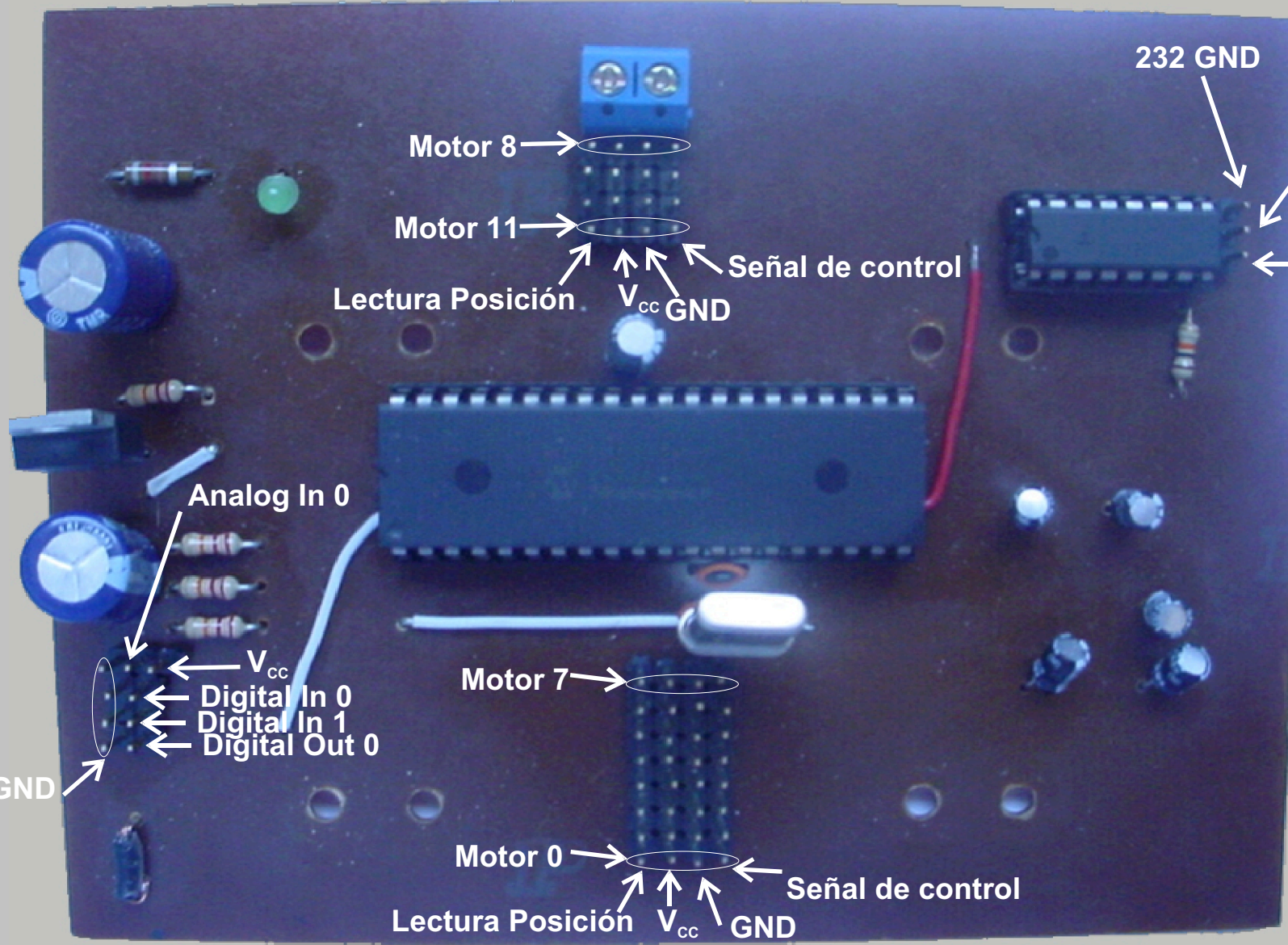




Human-Droid Prototype v1.0

Proyecto de Grado – Construcción de Robots Bípedos

Conexión del Controlador



Proyecto de Grado
 Construcción de Robots Bípedos

Facultad de Ingeniería
 Universidad de la República

Montevideo, 2004-2005

e-mail: pgrobip@fing.edu.uy
 web: <http://www.fing.edu.uy/~pgrobip>

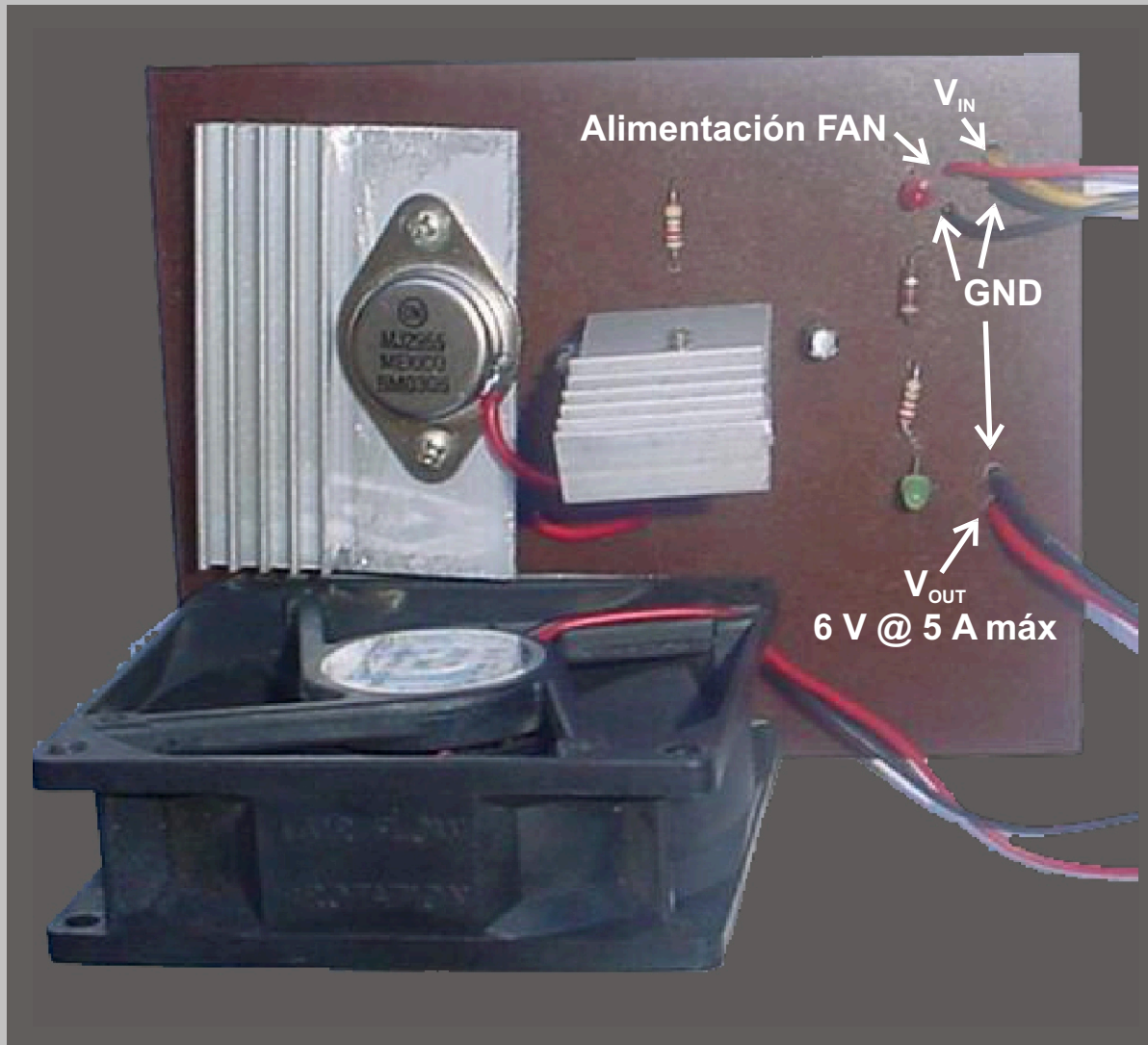




Human-Droid Prototype v1.0

Proyecto de Grado – Construcción de Robots Bípedos

Conexión de la fuente



Proyecto de Grado
Construcción de Robots Bípedos

Facultad de Ingeniería
Universidad de la República

Montevideo, 2004-2005

e-mail: pgrobip@fing.edu.uy
web: <http://www.fing.edu.uy/~pgrobip>

