



Mestrado Integrado em Engenharia Eletrotécnica e de Computadores
Mestrado Integrado em Engenharia Mecânica

Acionamento & Movimentação

Ano Letivo 2011/2012

Grupo D – Manipulador Robótico

Ata n.º 1

Data: 28 de fevereiro de 2012

Duração: 2h

Hora: 16h

Local: I103

Animador: Luís Pereira

Relator: Justino Sousa

Participantes:

- Luís Pereira
- Justino Sousa
- Vasco Sotomaior

Ordem de trabalhos:

- Estado da arte;
- Dimensionamento e escolha de motor para acionamento de um manipulador robótico;
- Pesquisar soluções para diagnóstico de possíveis falhas do referido motor;

Conclusões:

- **Analisadas as soluções existentes no mercado, escolheu-se o Servomotor DC como sendo uma opção viável para o caso em estudo;**
- Relativamente ao diagnóstico de avarias, verificou-se que a monitorização da corrente seria uma opção a ter em conta. No entanto este é um tema que está um pouco difuso e como tal vamos explorar um pouco mais;
- O facto de não sabermos qual o tipo de aplicação pretendida, levou-nos a escolher um manipulador robótico com 3 graus de liberdade como caso de estudo;