

Laboratorio VI

Trabajo práctico 2025 – Mecatrónica

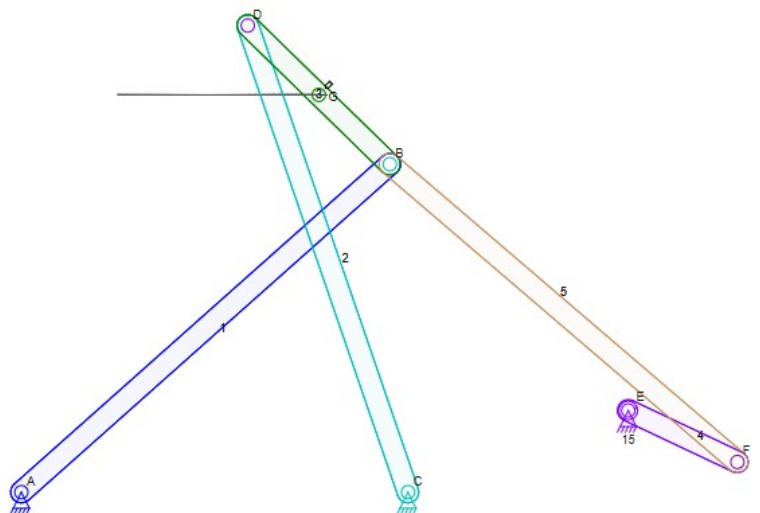
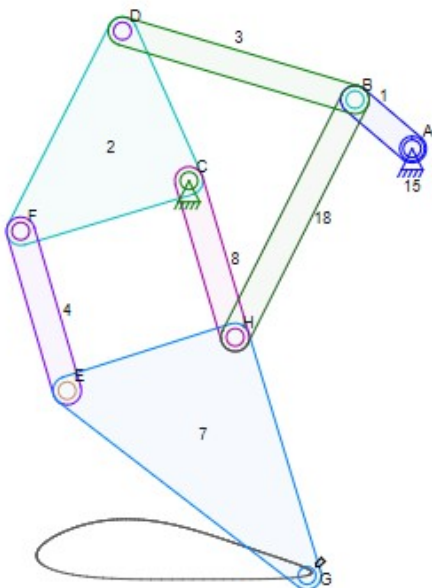
Producción de un mecanismo de accionamiento mecánico para aplicar en proyectos artísticos.

Características principales

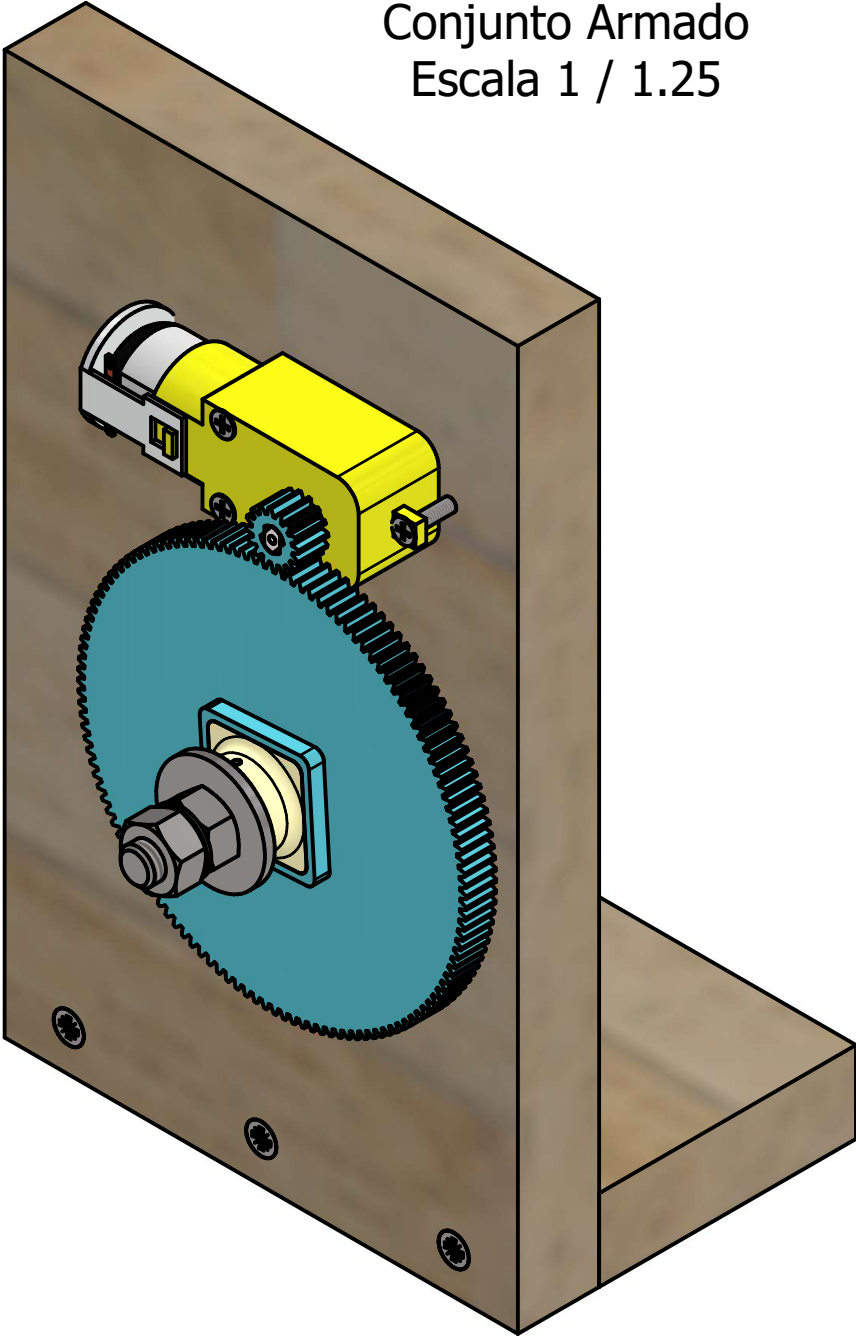
- Accionado por motoreductor
- Con reducción propia adicional, fabricada por cada alumne o grupo
- Con posibilidad de ejercer fuerzas lineales (cable, varillas etc.)
- Con posibilidad de accionamiento excéntrico (mecanismos de manivela/pistón, leva/seguidor, movimientos de vaivén, desplazamiento lineal de Chebyshev, mecanismos de cuatro barras, pata de Teo Jansen, etc.)
- Con posibilidad de agregado de encoder óptico y/o magnético para control

Permite explorar

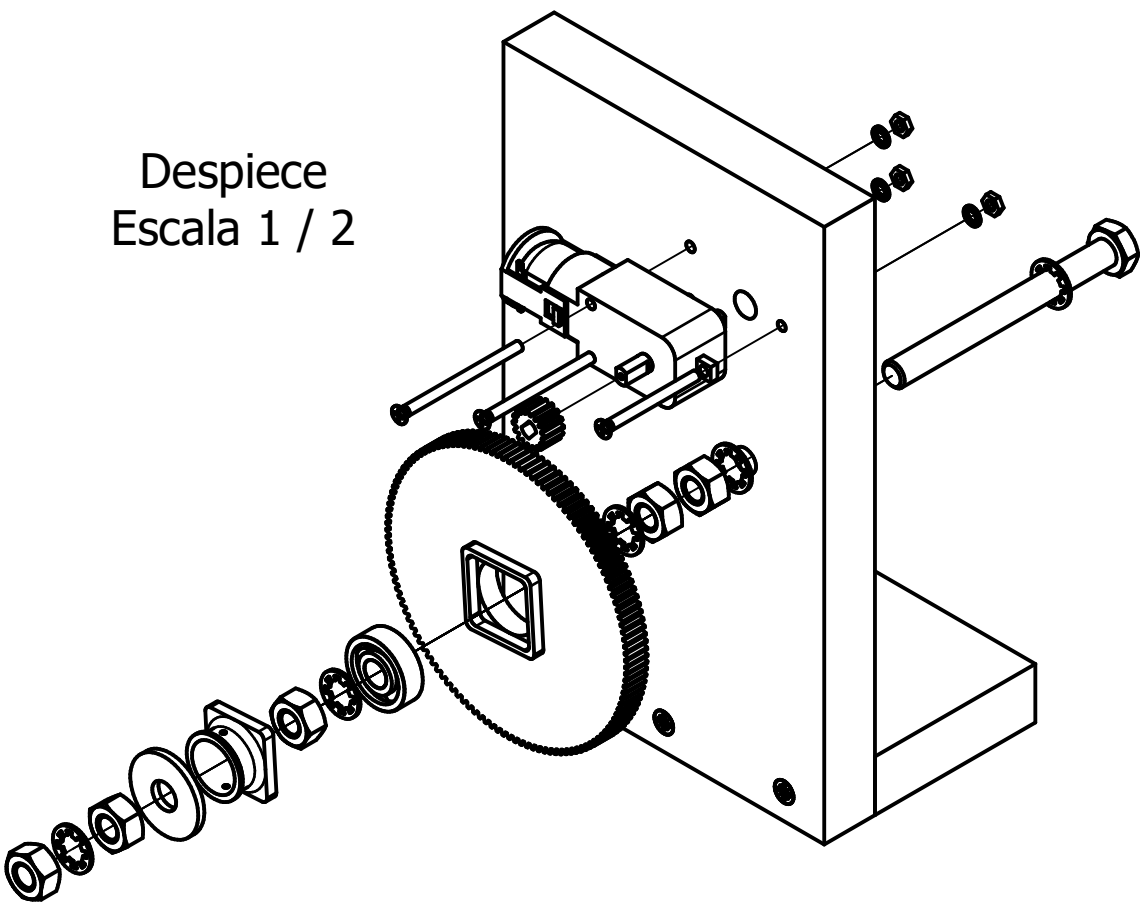
- Diseño y modelado 3D
- Impresión 3D (laboratorio de Palomar)
- Interpretación de planos
- Trabajo manual de montaje
- Electrónica de potencia
- Programación
- Técnicas de Control Automático
- Elaboración de informes



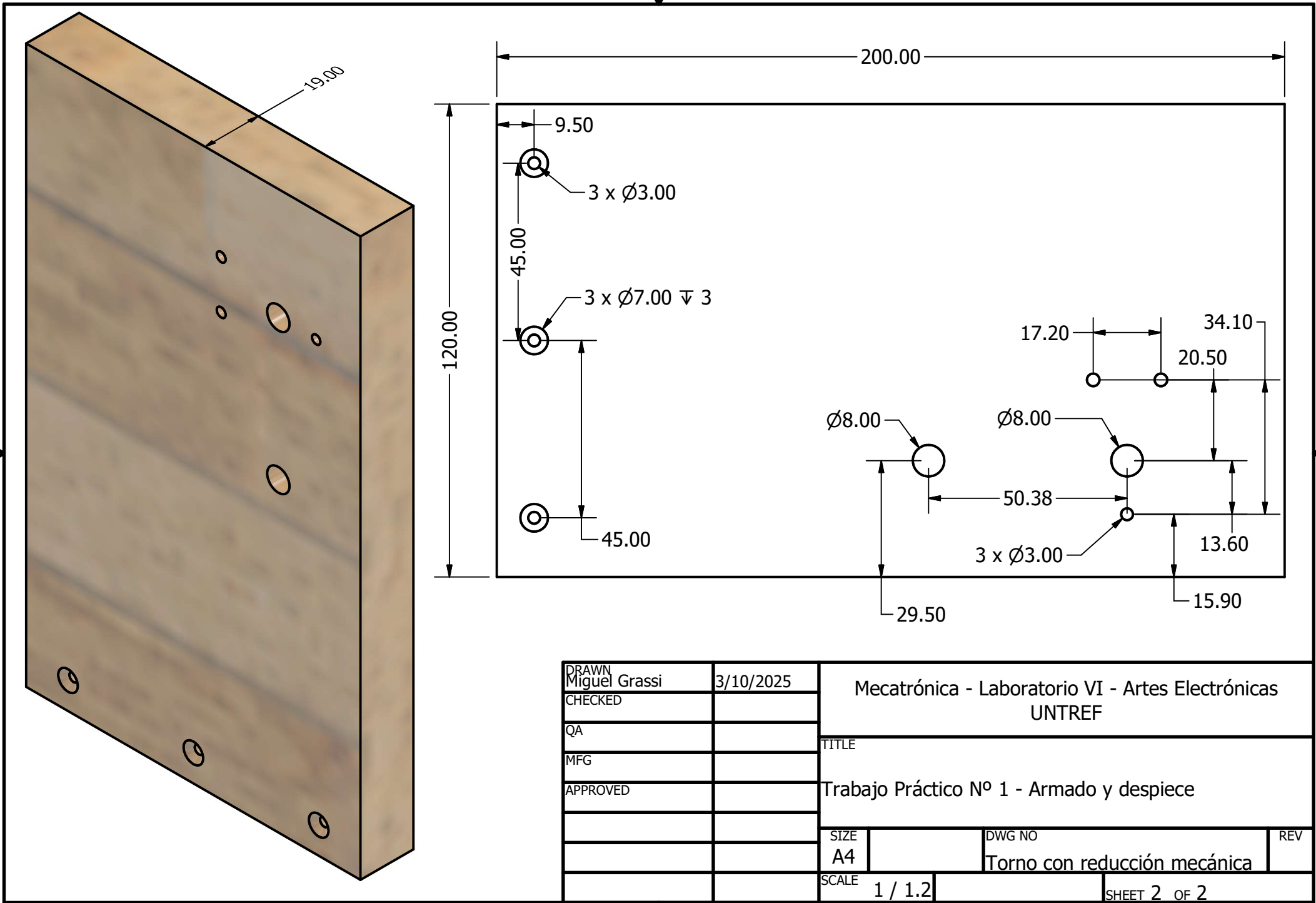
Conjunto Armado
Escala 1 / 1.25



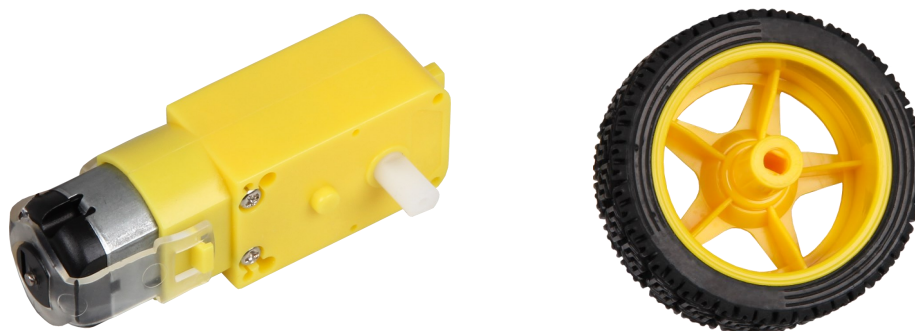
Despiece
Escala 1 / 2



DRAWN Miguel Grassi	3/10/2025	Mecatrónica - Laboratorio VI - Artes Electrónicas UNTREF		
CHECKED		TITLE		
QA				
MFG		Trabajo Práctico Nº 1 - Armado y despiece		
APPROVED				
		SIZE A4	DWG NO Torno con reducción mecánica	REV
		SCALE 1 / 2	SHEET 1 OF 2	



Gear Motor including Wheel



Technical Specifications

Model	Gear Motor including Wheel			
Article No.	COM-Motor01			
Shaft	3.6mm two-sided with opening 1.9mm			
Power Supply	3 - 9V DC (recommended: 4.5V)			
Dimensions (Wheel)	Diameter: 65mm Width: 27mm			
Dimensions (Motor)	37.6 x 64.2 x 22.5mm			
Scope of Delivery	Motor, Wheel			
EAN	4250236815503			
Voltage DC (V)	4.5	6	7.2	9
Current in Idle (mA)	190	160	180	200
Revs per min. in idle ($\pm 10\%$)	90	190	230	300
Torque (gf/cm)	800	800	1000	1200