



Nº DO ITEM	DESCRIÇÃO	NOME DA PEÇA	QDT.
1	Tampa2a	Placa intermediária	1
14	Suporte engrenagem	Suporte engrenagem 40 dentes	1
3	39097_txm-shcs 6-32 x 0.5	Parafuso allen	9
4	39094_txm-kep nut	Porca	2
5	39103_txm-stand-offposts6-32x211	Espaçador com rosca interna - 2"	2
6	39102_txm-stand-offposts6-32x1	Espaçador com rosca interna - 1"	2
7	Arruela	Arruela	5
8	Montagem6	Montagem braço - Simetria para os itens 12, 13, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 26, 27 e 28	1
9	Porca	Porca	8
10	ParafusoMotor	Parafuso philips	8
11	Arruela2	Arruela	8
12	Borracha de aderência	Garra	2
13	ParafusoMotor3	Parafuso philips	28
14	Tracao	Sistema de engrenagens	1
15	BuchaNylon	Bucha espaçadora	1
16	41792_txm-4.7mm x 4mm I bronze bushing	Bucha	1
17	39028_txm-gear40-tooth	Engrenagem	1
18	eixo30	Eixo sistema de tração	1
19	36466_txm-omni wheel joining hub	Bucha para eixo	2
20	FP04-F3	Suporte motor	3
21	ASM0002_ASM	Motor	3
22	FP04-F1	Suporte motor	1
23	Bucha2	Bucha motor	2
24	ParafusoMotor4	Parafuso philips	2
25	Espaçador	Espaçador motor	4
26	FP04-F2	Suporte motor	1
27	FP04-F10	Suporte motor	2
28	FP04-F11	Suporte motor - garra	1
29	SensorIR	Sensor infravermelho	2
30	Porca2	Porca	2
31	Parafuso sensor	Parafuso fenda	2
32	HC-SR04-UltrasonicSensor v7	Sensor ultrassônico	1

	CEFET-MG Campus Varginha	Revisão: 2 Data: 11/2018	Escala: 1 : 2	Número: 3
	Equipe: Lara M. Tempesta, Michael H. Mesquita, Prof. Paulo H. C. Pereira (orientador) e Prof. Juliano C. Miranda (co-orientador)	Projeto de Iniciação Científica	CEFET-MG Departamento de Mecatrônica	Laboratório de Robótica e Sistemas (LARS)
Folha: 03/04	Título: Robô Móvel - OBR - Intermediário		Autor: Michael Herculano Mesquita	Projeto: Olimpíada Brasileira de Robótica
www.dmcvg.cefetmg.br			Execução: 03/2018 a 02/2019	