UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CENTRO DE LA PCIA DE BUENOS AIRES

ANEXO CONVOCATORIA

1052/2026

RENGLONES

Renglón	Especificación Técnica
1	1. Generalidades y Mecánica Grados de libertad (DoF): 6 ejes + 1 (pinza/gripper integrable) Peso propio del brazo: 2,37 kg Carga útil (Payload): Carga dinámica nominal: 500 g Carga estática máxima: 1 kg Alcance / Radio de trabajo: 600 mm (sin pinza) / 670–715 mm (con pinza/efector final) 2. Precisión y Control de Fuerza Repetibilidad / Precisión de posición: ±0,05 mm Resolución de codificadores (Encoders): 17 bits por articulación Control de fuerza (Full-Process Force Control): Resolución de fuerza de ±0,1 N Rangos de rotación por articulación: J1: ±135°; J2: ±90°; J3: ±90°; J4: ±135°; J5: ±90°; J6: ±135° 3. Alimentación Eléctrica Tensión de alimentación: 24V DC Corriente nominal: 2,5 A Corriente máxima (Pico): 5 A Potencia nominal: 60 W Conector de alimentación: DC 5.5-2.1 4. Comunicación y Software Interfaces de comunicación: USB-C / RJ45 Ethernet Sistemas / Frameworks soportados: ROS / ROS2 (Código abierto / Open-Source SDK) Compatibilidad de montaje: Unidad de escritorio (standalone) o integración móvil sobre plataformas cuadrúpedas (ej. Unitree Go2). Modelo y marca de referencia: Servo brazo róbótico D1 (Servo Robotic Arm D1) de la marca Unitree

Cra. JULIETA ROGLICH
Directora de Compras