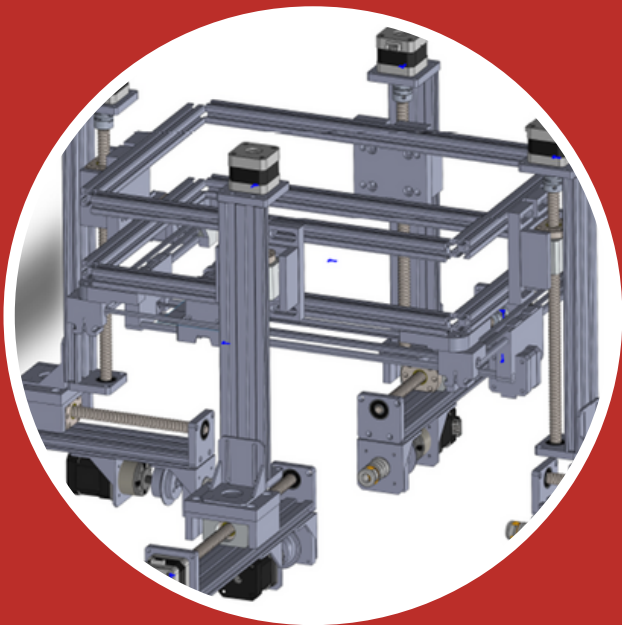


# STAMPANTE TRIDIMENSIONALE E RELATIVO PROCEDIMENTO DI STAMPA

ALMA MATER STUDIORUM-UNIVERSITÀ DI BOLOGNA



Stampante 3D in grado di creare oggetti tubolari di sezione variabile e potenzialmente senza limiti di lunghezza e spostarsi sugli stessi con un sistema di guida a 4 guide lineari ("zampe") accoppiate a componenti di ancoraggio integrati senza l'ausilio di alcun supporto esterno.

**Protezione:** Italia, con possibilità di estensione internazionale

**Inventori:** Palermo Michele, Palli Gianluca, Trombetti Tomaso, Arrè Lidiana, Govoni Andrea

## INVENZIONE

Il robot consiste in una stampante 3D in grado di stampare una struttura e spostarsi sulla stessa mediante un sistema di guida e movimentazione senza l'ausilio di alcun supporto esterno durante il processo di stampa. Tale sistema consente pertanto di creare oggetti tubolari di sezione variabile (all'interno dell'area massima di stampa consentita dal telaio, piano X/Y) e di lunghezza teoricamente illimitata (lungo la direzione Z ortogonale al piano X/Y).

## VANTAGGI

- Stampa 3D in-situ di componenti meccanici o elementi strutturali;
- stampa 3D di componenti meccanici;
- stampa 3D di elementi strutturali per l'industria delle costruzioni;
- stampa 3D di elementi strutturali per l'industria offshore.

## CONTATTI

Knowledge Transfer Office

[www.unibo.it/brevetti](http://www.unibo.it/brevetti)

+39 051 20 80 635 - 751

[kto@unibo.it](mailto:kto@unibo.it)

## APPLICAZIONI

- Sistema flessibile;
  - assenza di supporti esterni;
  - ancoraggio meccanico integrato;
  - mobilità del sistema robotico lungo l'oggetto;
- versatilità nella geometria stampata.



ALMA MATER STUDIORUM  
UNIVERSITÀ DI BOLOGNA