

SISTEMA AGGRAPPANTE INTEGRATO DI STAMPA 3D MOBILE

ALMA MATER STUDIORUM - UNIVERSITÀ DI BOLOGNA



Dispositivo robotico mobile equipaggiato con stampa 3D in grado di avanzare lungo l'elemento stampato durante la fase di stampa attraverso un sistema di guida integrato nell'elemento stesso.

Protezione: Internazionale (PCT)

Inventori: Vittoria Laghi, Michele Palermo, Tomaso Trombetti

INVENZIONE

L'invenzione consiste in un dispositivo robotico mobile equipaggiato con una tecnologia di stampa 3D in grado di muoversi sull'elemento stampato tramite un sistema aggrappante integrato nell'oggetto stesso. Il sistema proposto è in grado di stampare qualsiasi geometria con dimensioni anche di molto superiori a quelle della stampante stessa ed è utilizzabile con qualsiasi materiale adatto alla stampa 3D (polimeri, materiale cementizio, metalli). Il sistema di aggrappaggio integrato è stato sviluppato dai ricercatori ma può essere usato in varie configurazioni.

VANTAGGI

- sistema flessibile;
- adatto a qualsiasi geometria di stampa;
- nessun vincolo di dimensioni;
- adatto a qualsiasi materiale di stampa;
- stampa 3D in situ;
- applicazione in qualsiasi ambiente di lavoro.

CONTATTI

Knowledge Transfer Office

www.unibo.it/brevetti

051 20 80 635 - 683

kto@unibo.it

APPLICAZIONI

- edilizia;
- componentistica meccanica, aerospaziale ed industriale.



ALMA MATER STUDIORUM
UNIVERSITÀ DI BOLOGNA