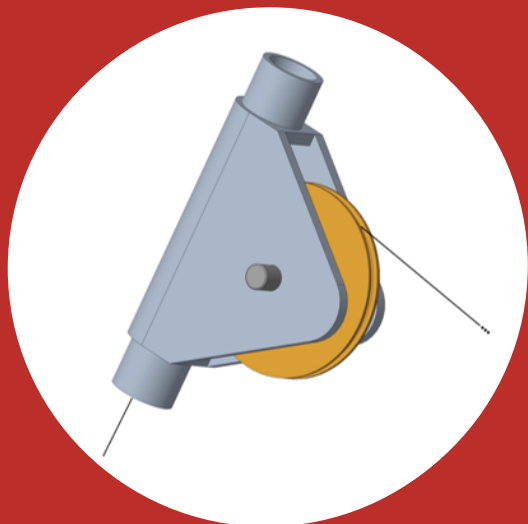


ROBOT PARALLELO A CAVI

ALMA MATER STUDIORUM - UNIVERSITÀ DI BOLOGNA



La presente invenzione si riferisce ad un robot a cavi ad architettura planare adatto ad applicazioni industriali che non prevedono il contatto dell'organo terminale con l'ambiente circostante. Il dispositivo è composto da una parte meccanica e una elettronica in costante dialogo tra loro.

Protezione: Italia, con possibilità di estensione internazionale

Inventori: Marco Carricato, Edoardo Ida, Valentina Mattinoni, Giulia Tizi, Sara Vincenzi

INVENZIONE

I manipolatori a cavi, pur essendo sistemi versatili e riconfigurabili, presentano alcune problematiche che limitano l'utilizzo di queste macchine in ambito industriale. La macchina brevettata è stata progettata in modo che il suo controllo risulti il più semplice possibile per renderla utilizzabile in diversi ambiti applicativi.

Nello specifico, il sistema comprende uno spazio di lavoro piano, rettangolare, di forma e dimensioni variabili in base al montaggio. Presenta un'attuazione di tipo rotativo, come la maggior parte dei robot a cavi, ed inoltre è dotato dei sensori di forza. Il suo organo terminale può raggiungere elevate accelerazioni e, variando la tipologia della testina laser, la macchina può effettuare dei task molto diversi.

VANTAGGI

- Elevata precisione nel trattamento di ampie superfici di lavoro;
- Orientamento del cavo in un ampio range di direzioni;
- Risparmio sia economico che energetico nell'esecuzione dei lavori;
- Facilità di trasporto e la possibilità di configurarlo in loco.

CONTATTI

Knowledge Transfer Office

www.unibo.it/brevetti

051 20 80 635 - 683

kto@unibo.it

APPLICAZIONI

- Marcatura e decorazione di superfici;
- Ispezione tramite telecamere;
- Operazioni di restauro;
- Trattamenti termici;
- Saldatura.



ALMA MATER STUDIORUM
UNIVERSITÀ DI BOLOGNA