

PROGETTO MACCHINE AUTOMATICHE T

Tommaso Cavalli - Richard Foasse – Francesca Mazzolani

Ange Derick Nzangue – Enea Vignoli – Amitpal Rai

Presentazione macchina velocità reale



Presentazione macchina con rallenty

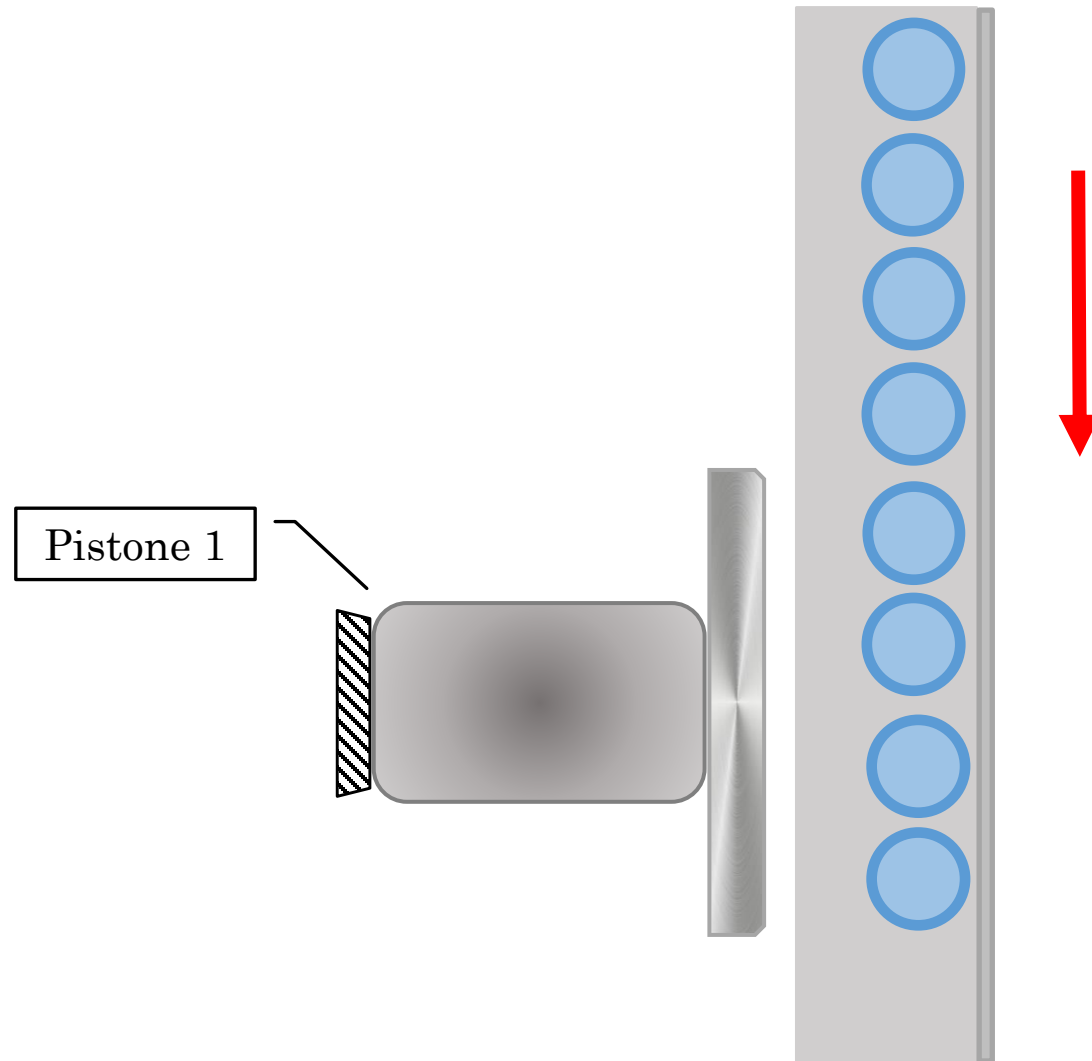


Azionamenti pneumatici utilizzati

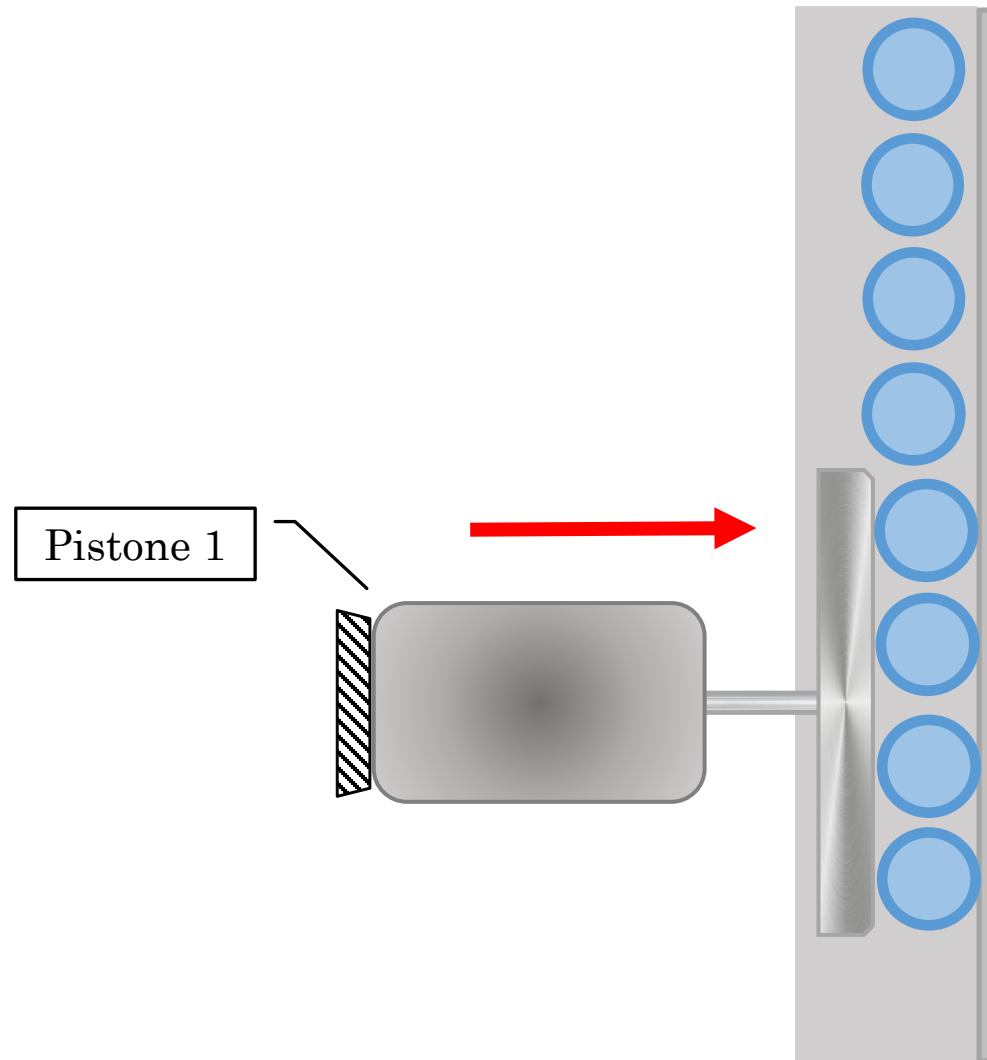
Tappatura	Pistone 1 per bloccaggio UP
	Pistone 2 per tappatura UP
Trasporto	Ventose per aggancio UP
	Pistone 4 per sollevamento ventose e UP
	Pistone 3 per rotazione struttura aggancio UP



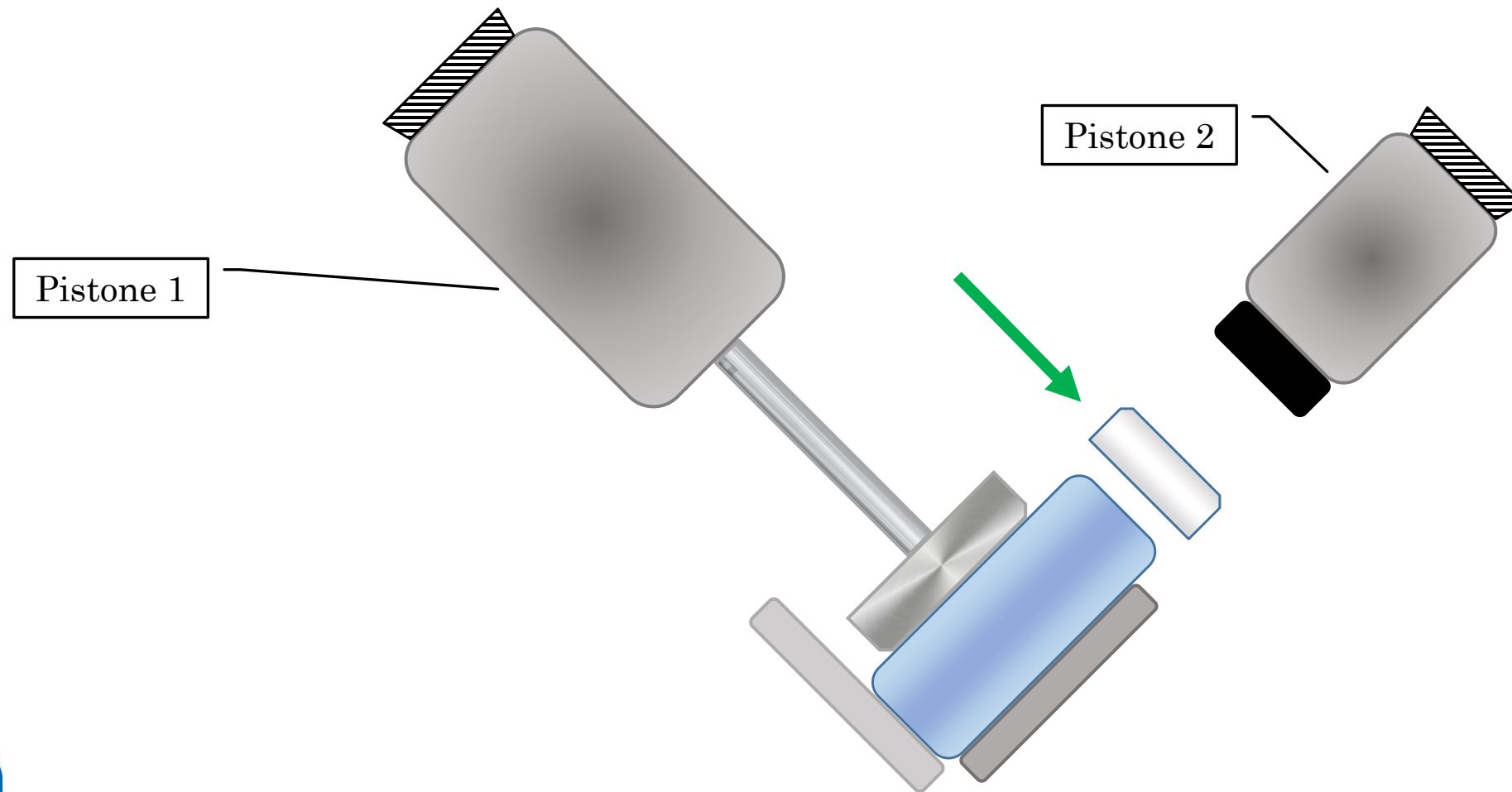
Principio di funzionamento tappatura



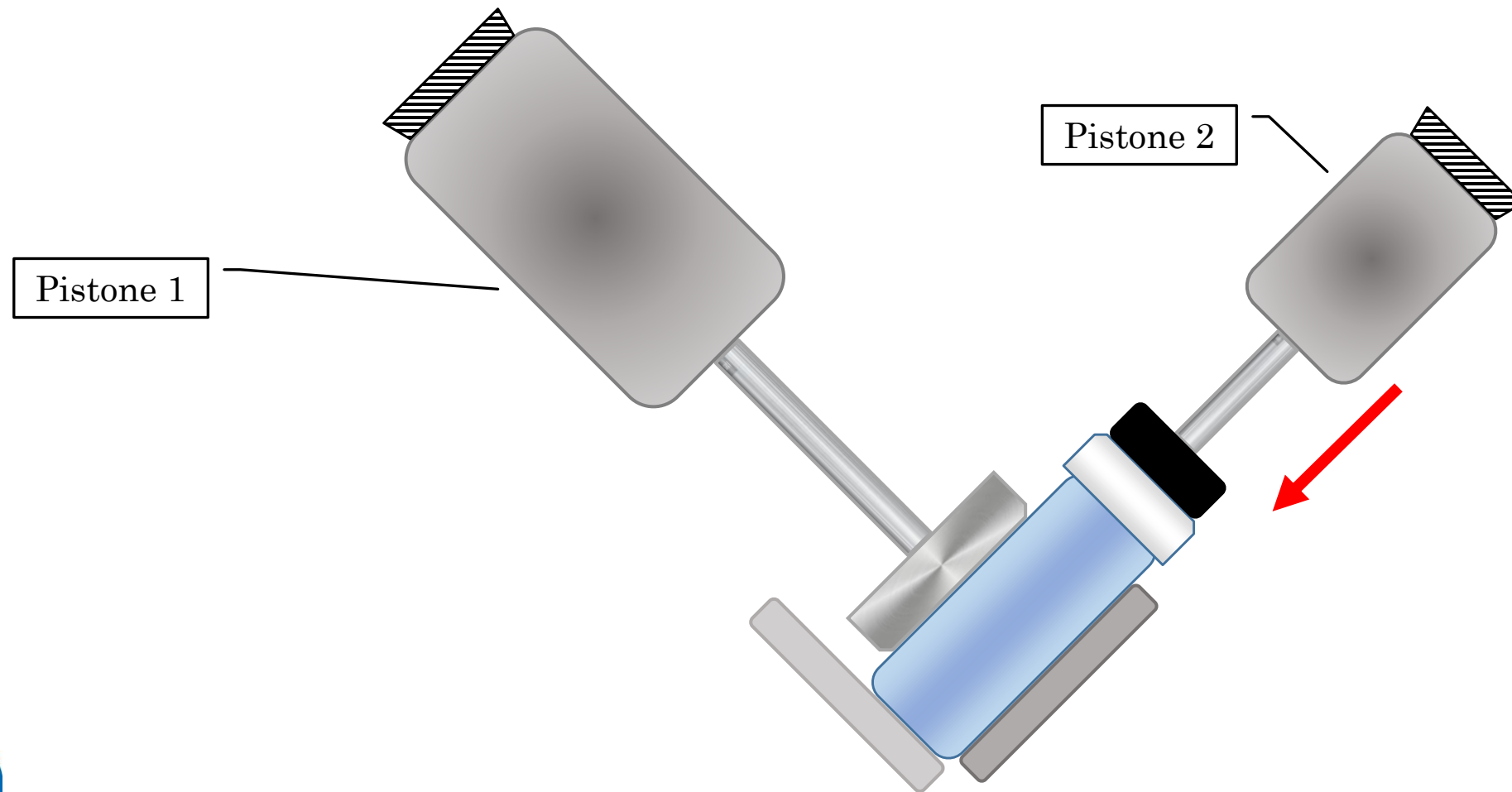
Principio di funzionamento tappatura



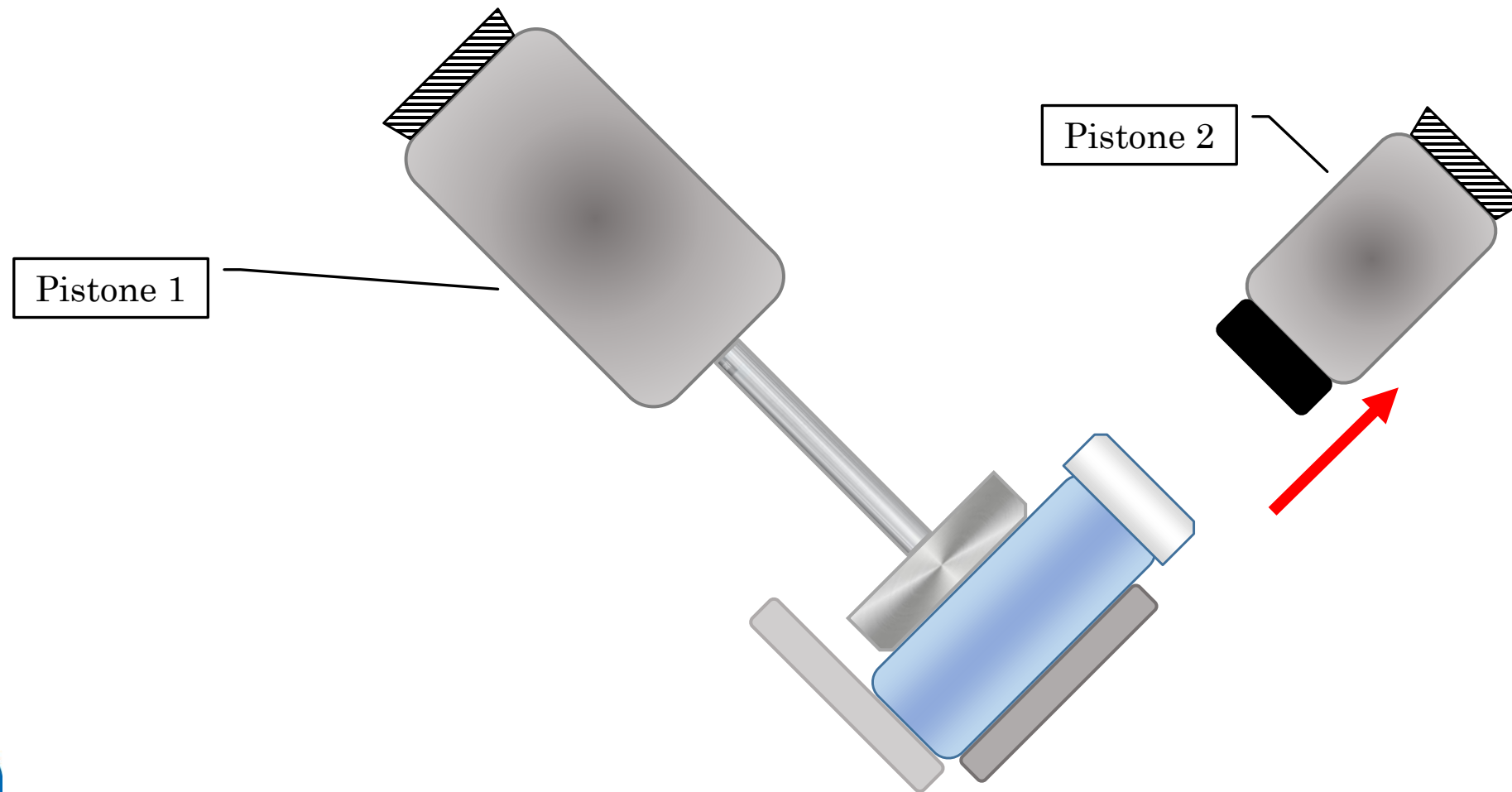
Principio di funzionamento tappatura



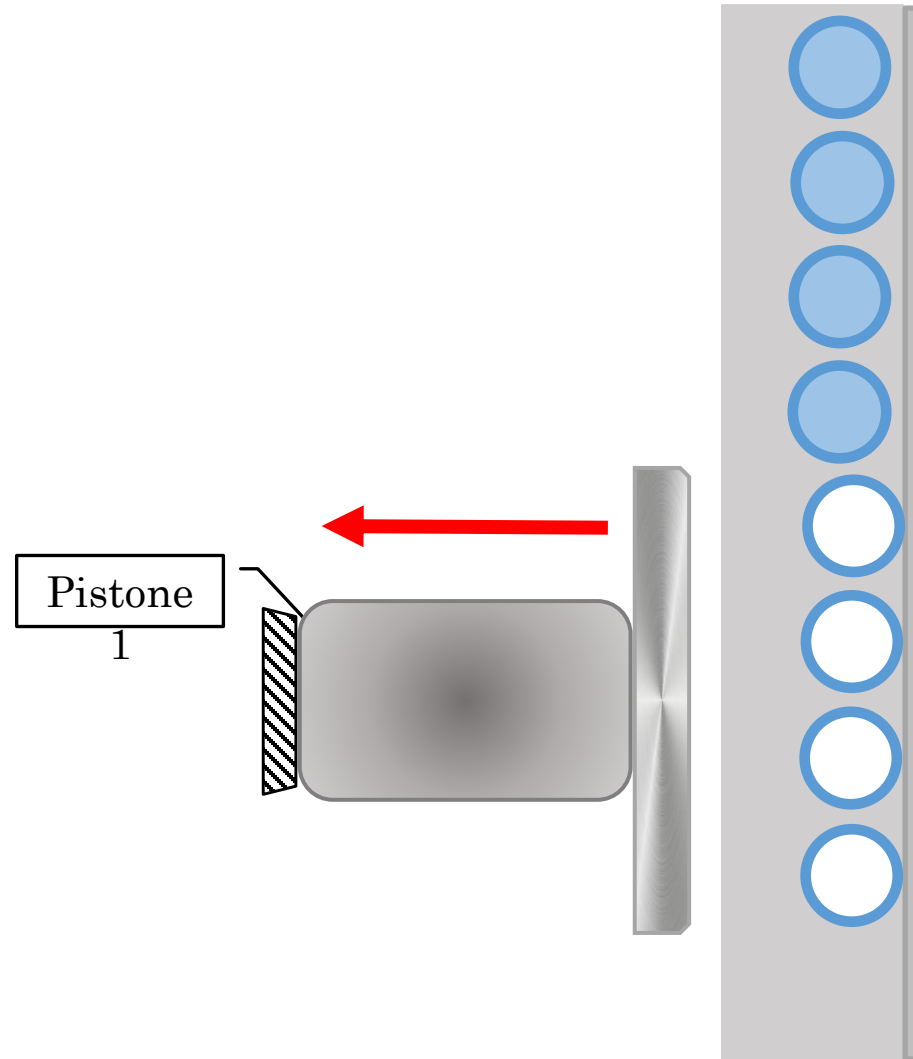
Principio di funzionamento tappatura



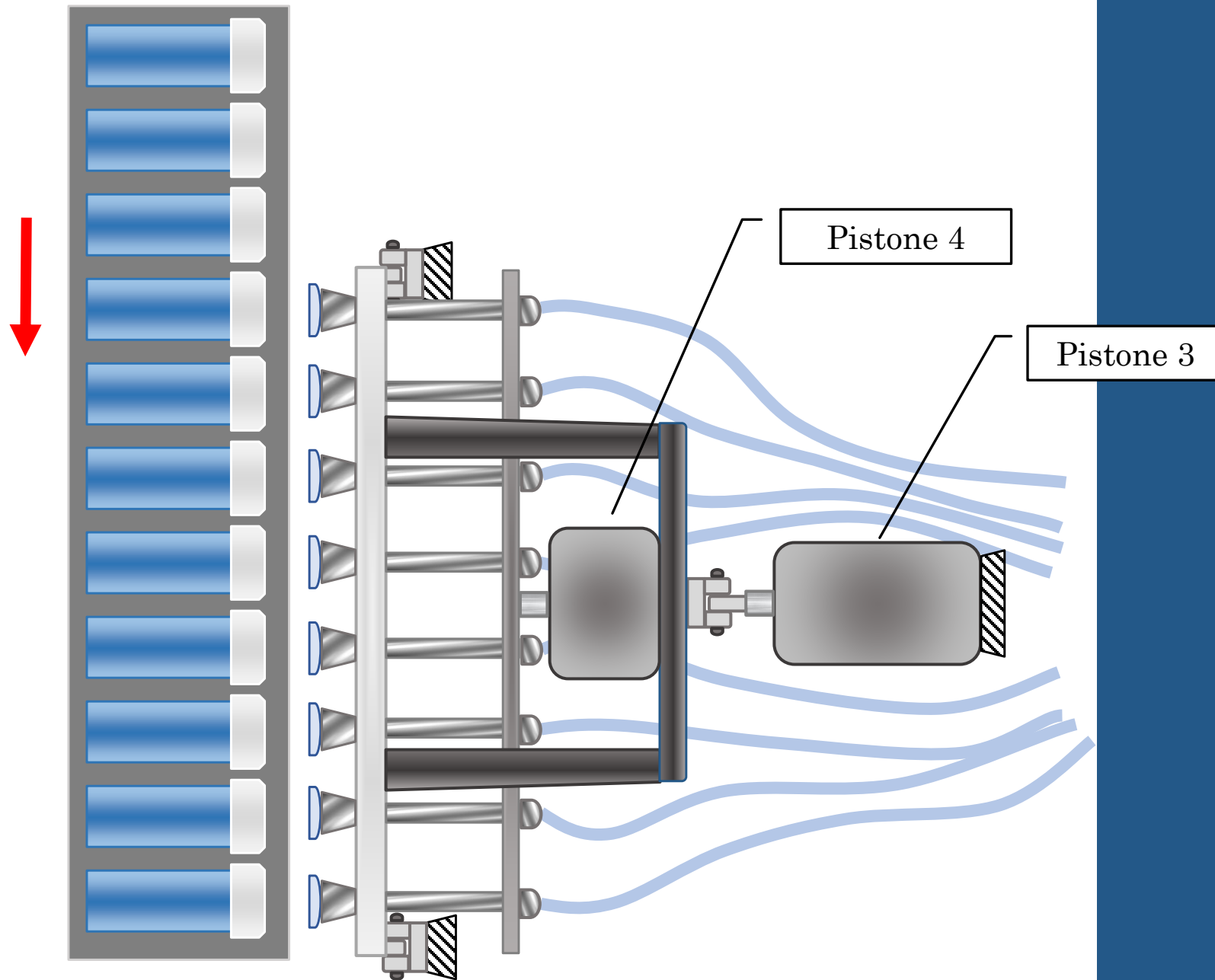
Principio di funzionamento tappatura



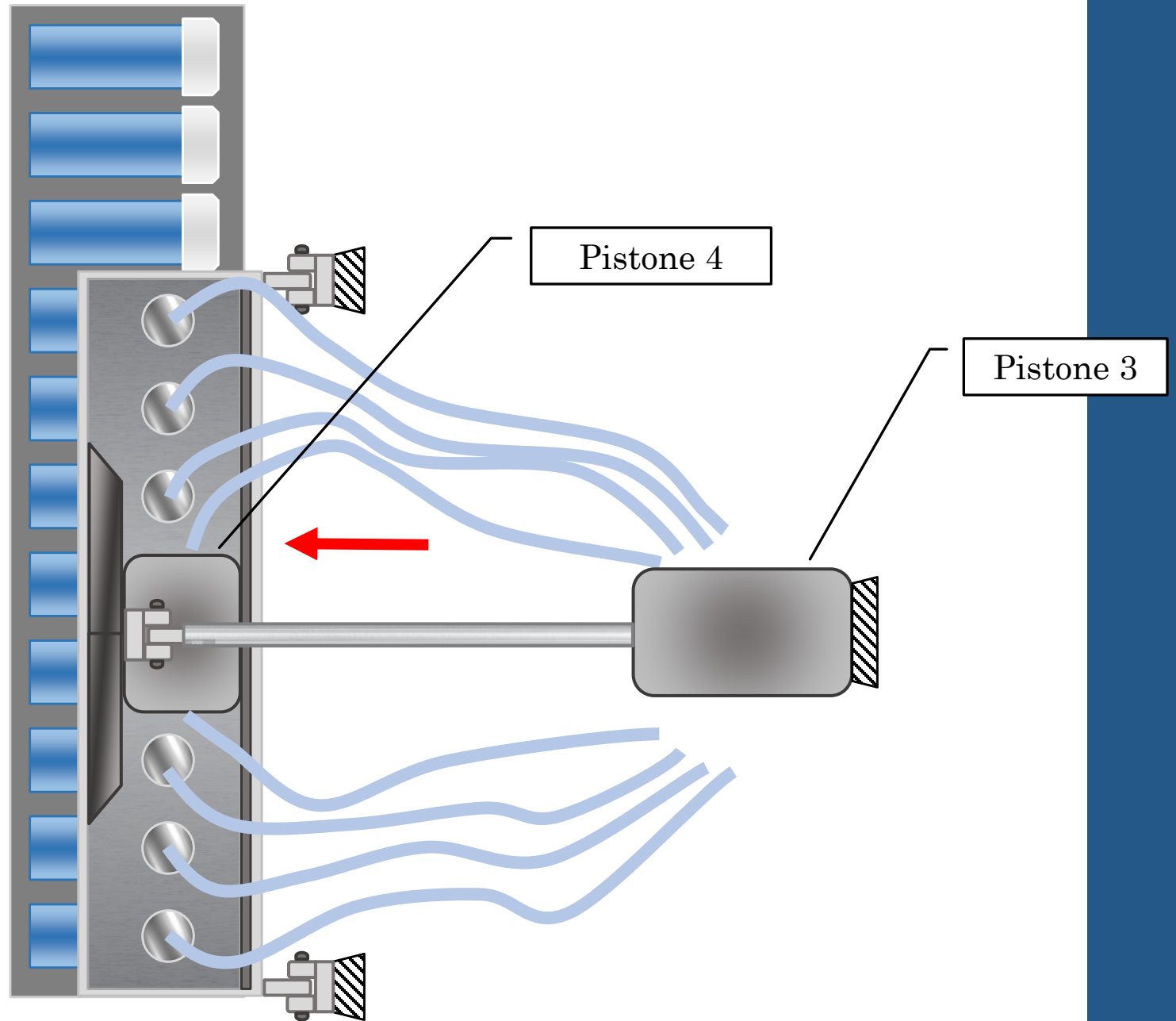
Principio di funzionamento tappatura



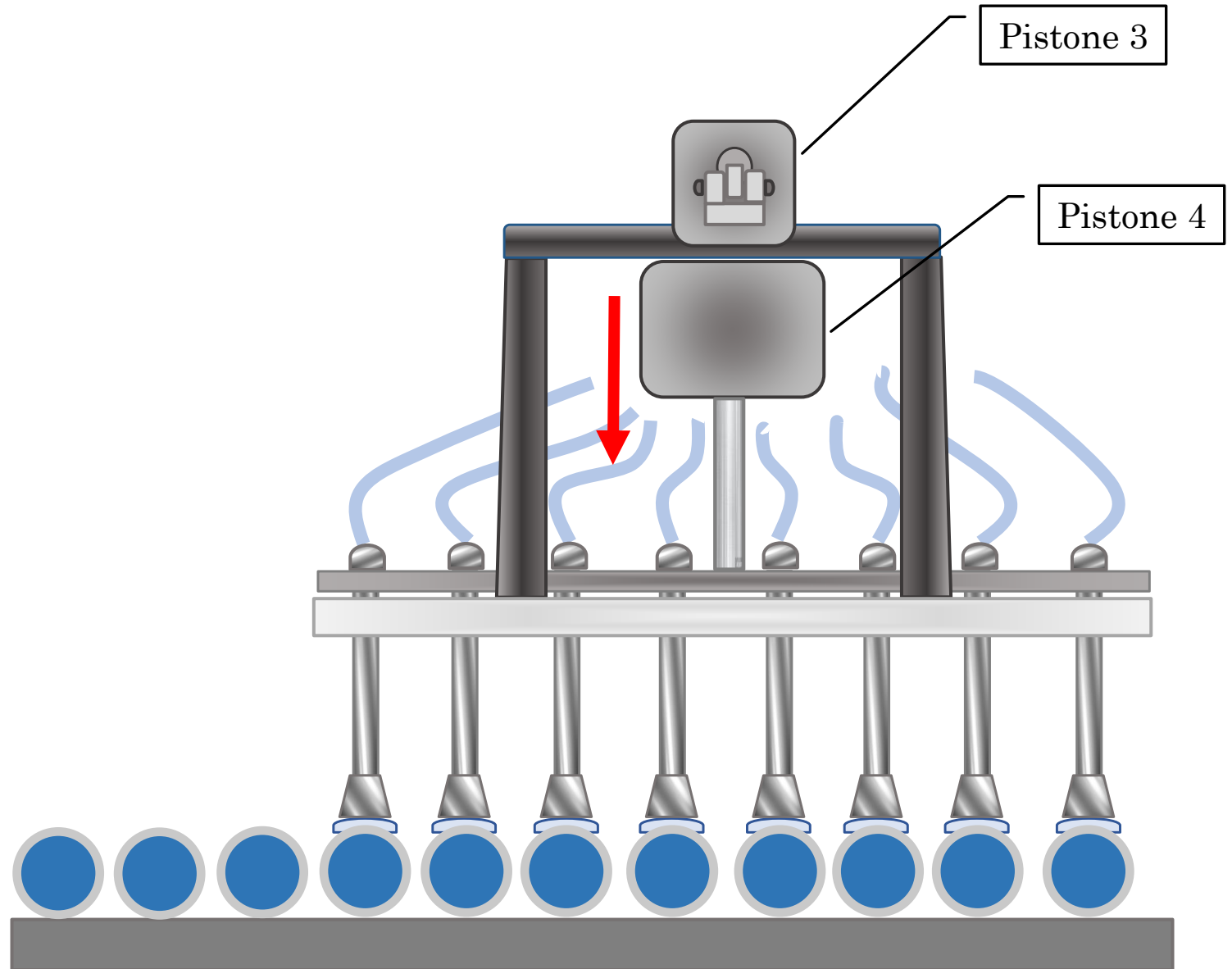
Principio di funzionamento trasporto



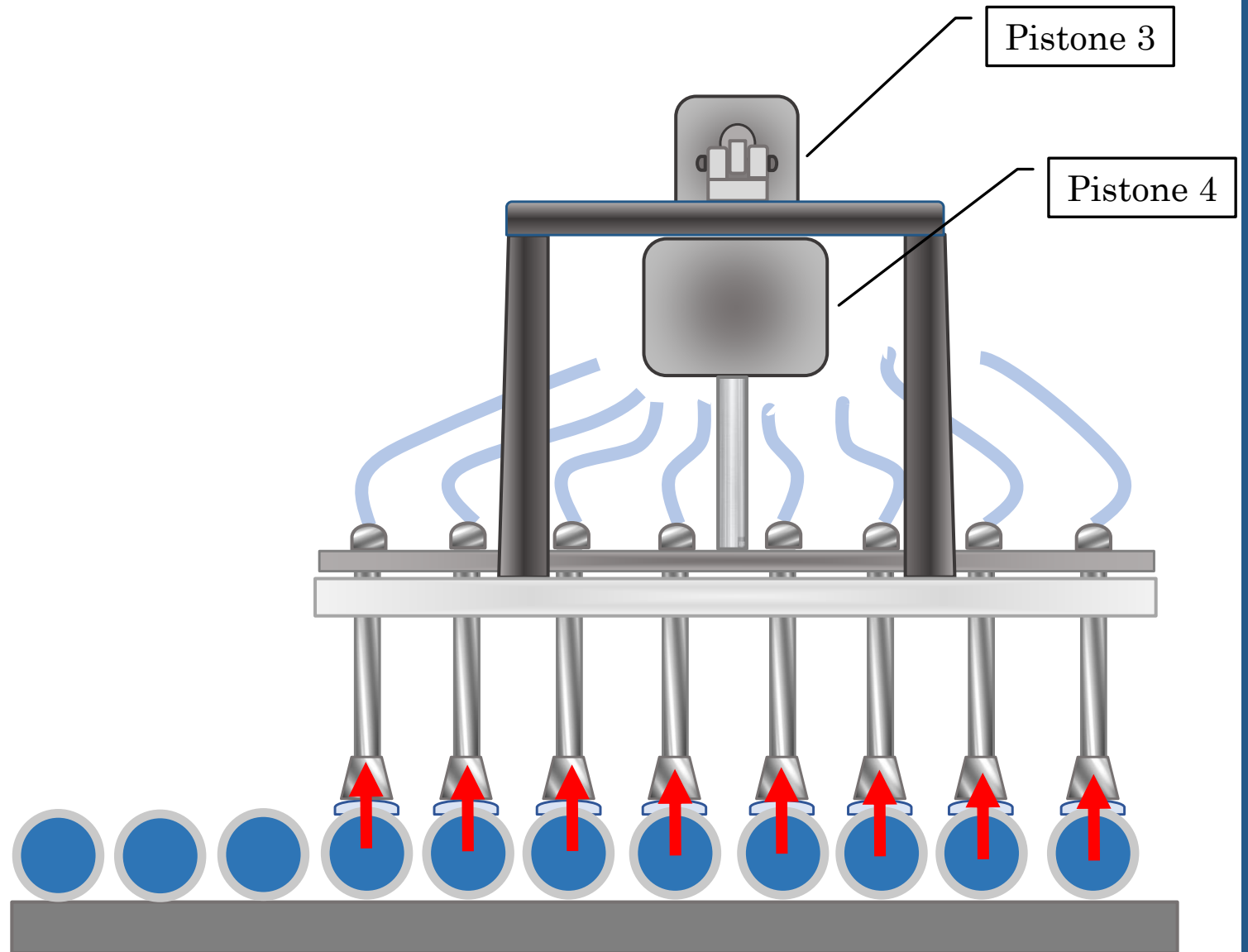
Principio di funzionamento trasporto



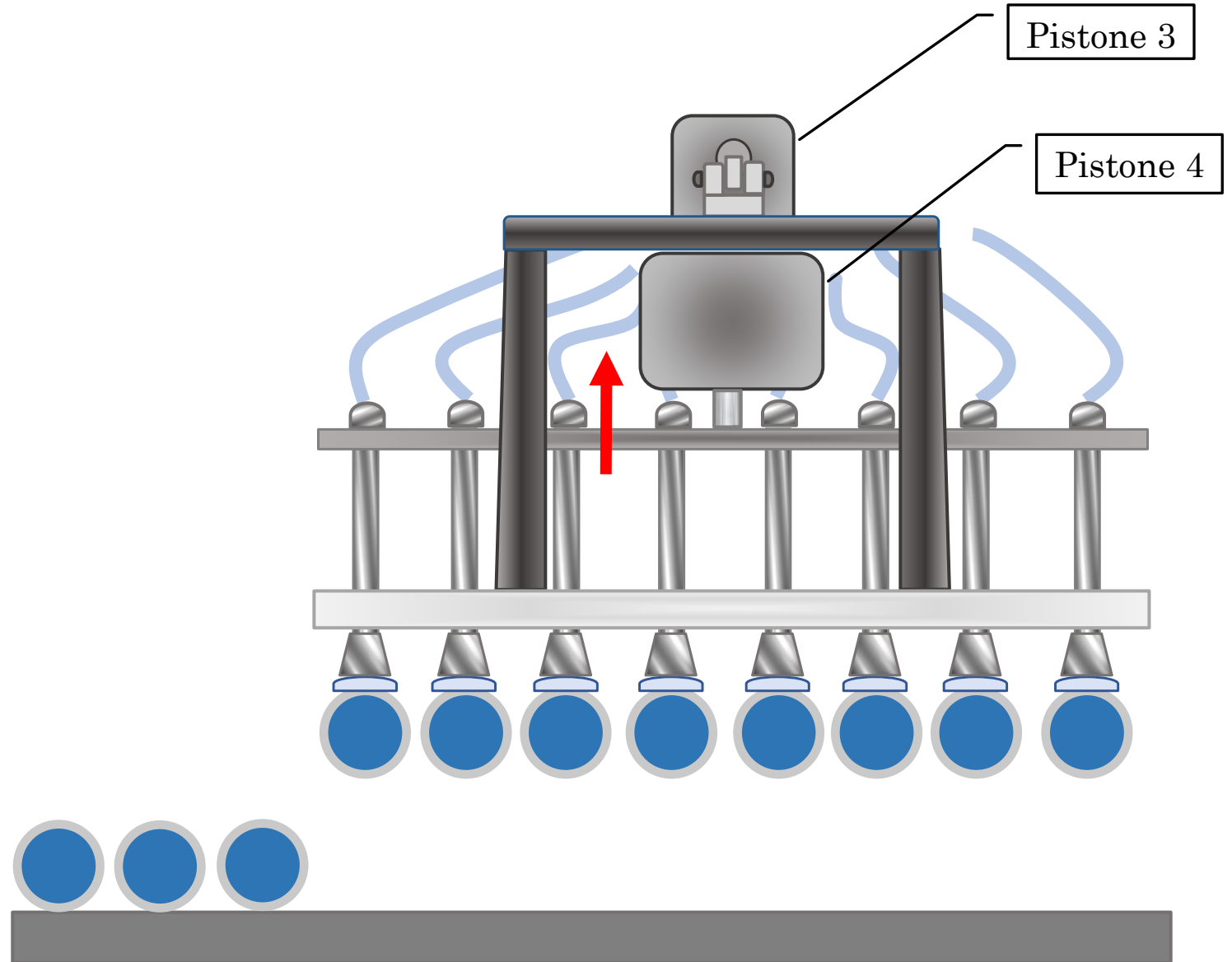
Principio di funzionamento trasporto



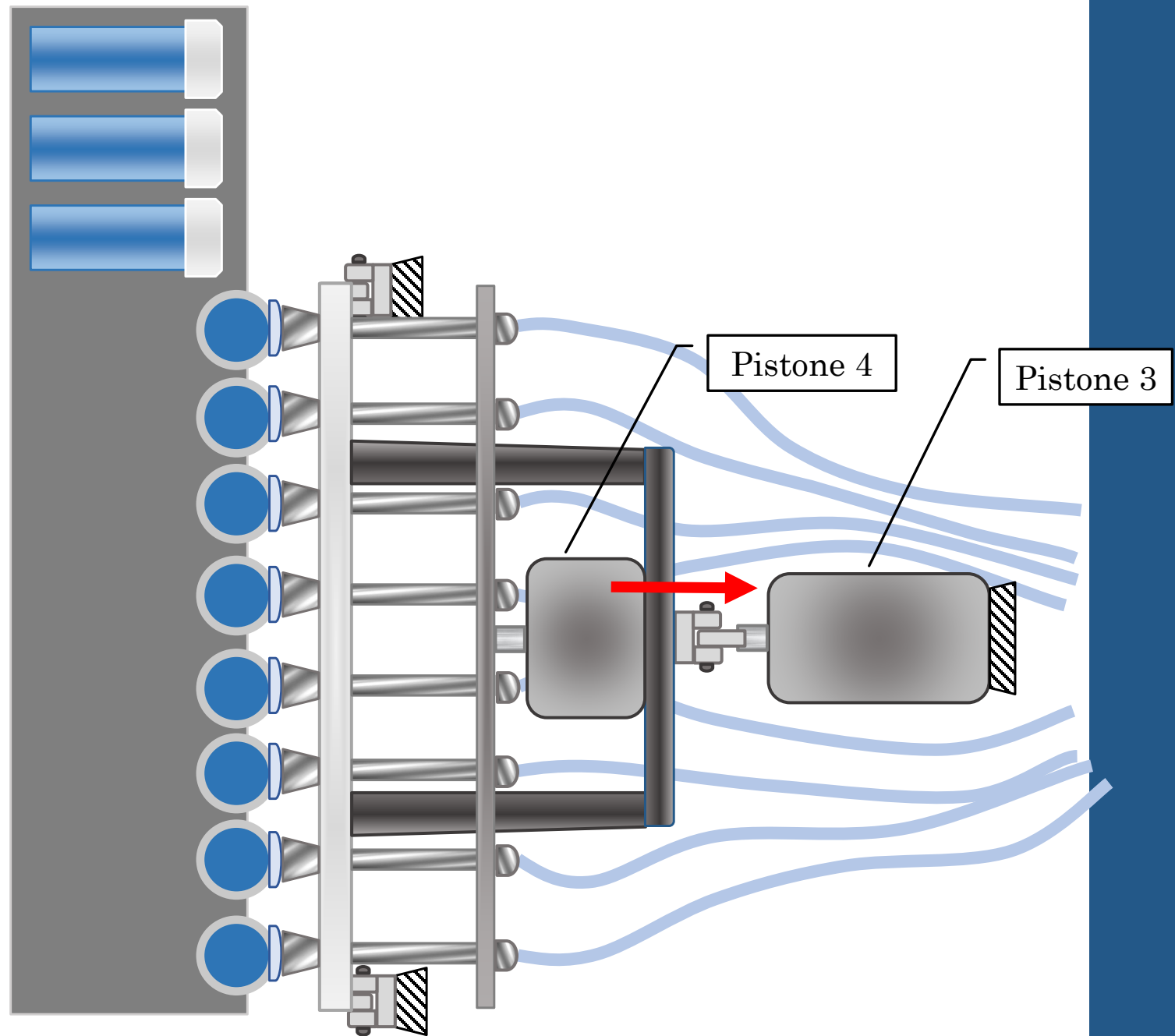
Principio di funzionamento trasporto



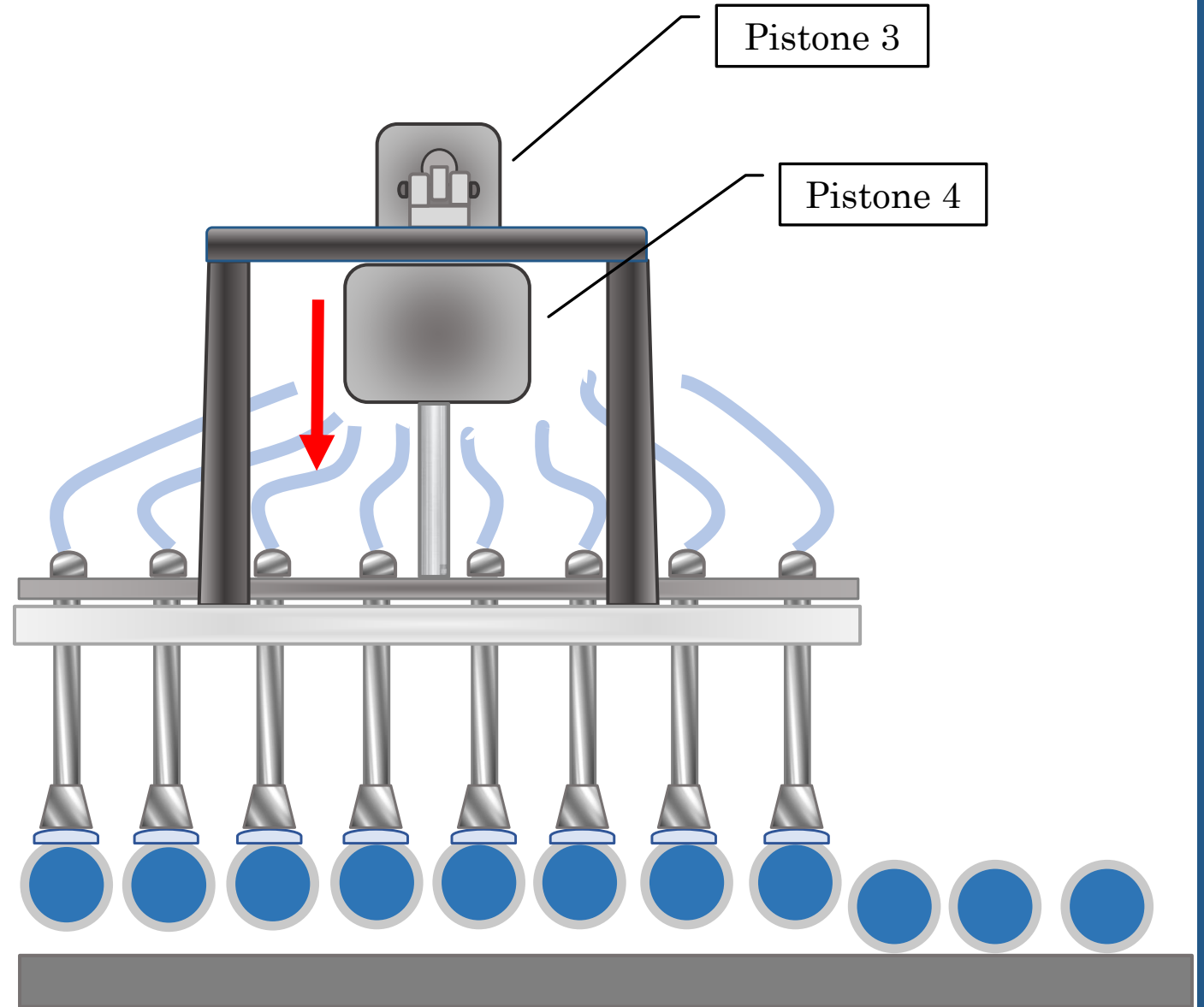
Principio di funzionamento trasporto



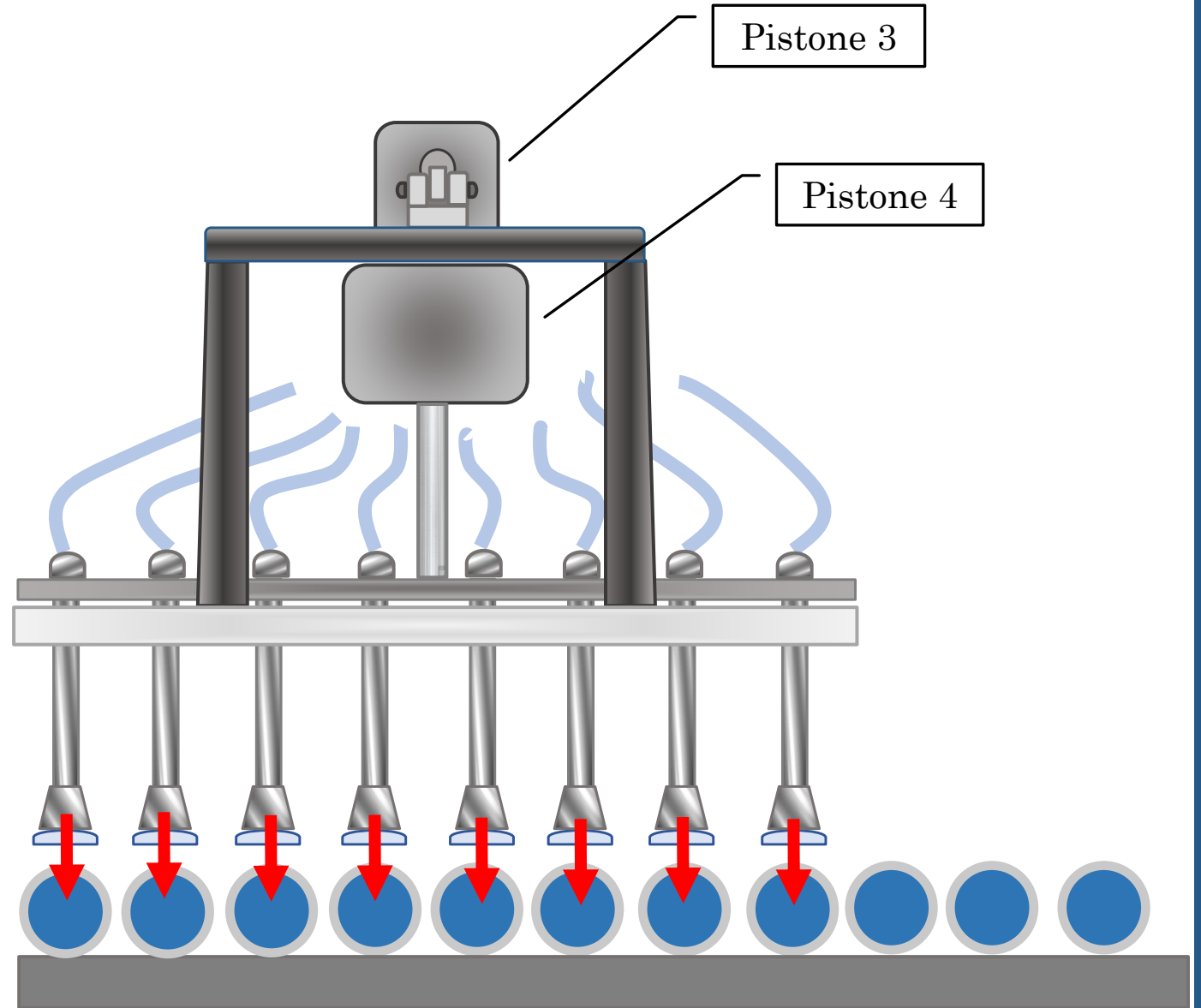
Principio di funzionamento trasporto



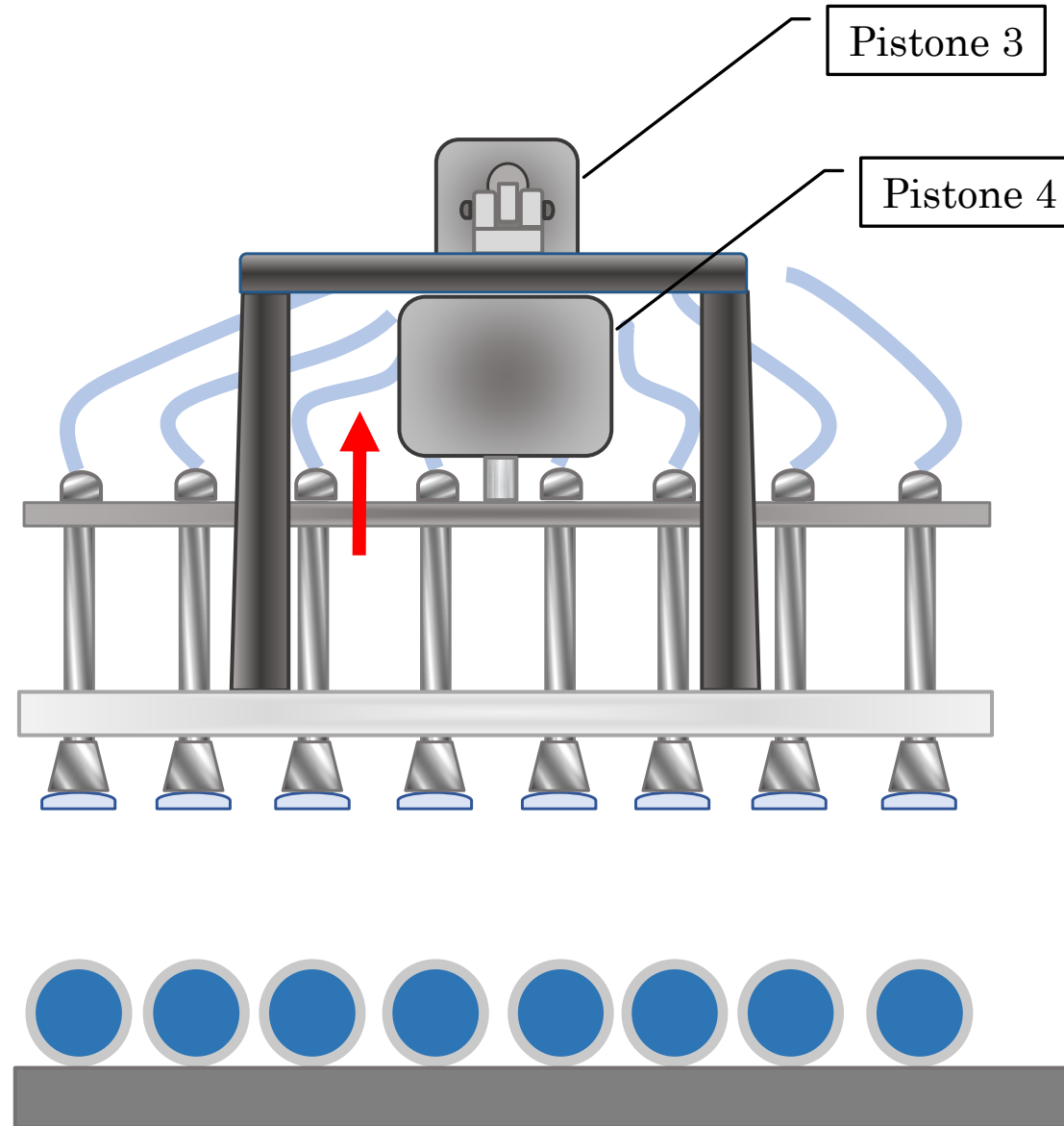
Principio di funzionamento trasporto



Principio di funzionamento trasporto



Principio di funzionamento trasporto





Grafcet descrittivo

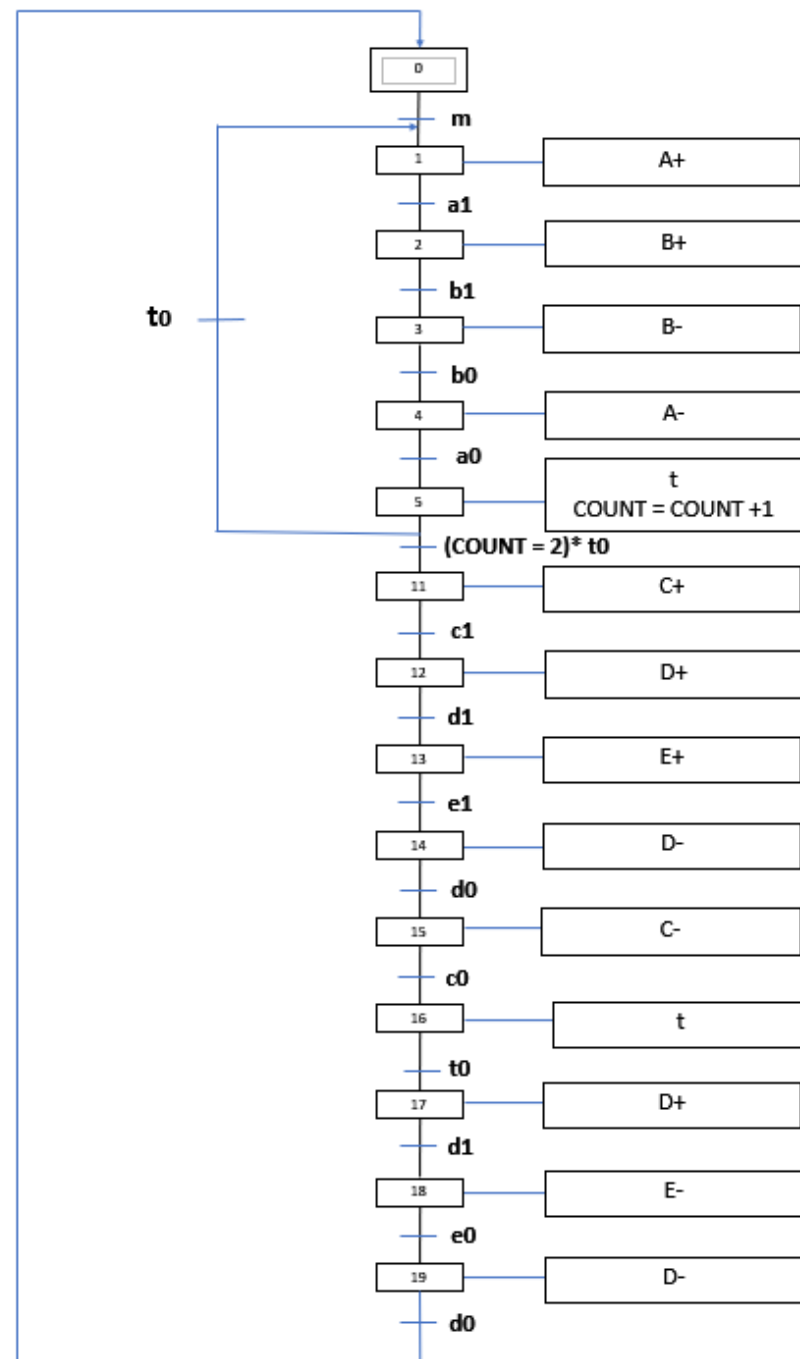
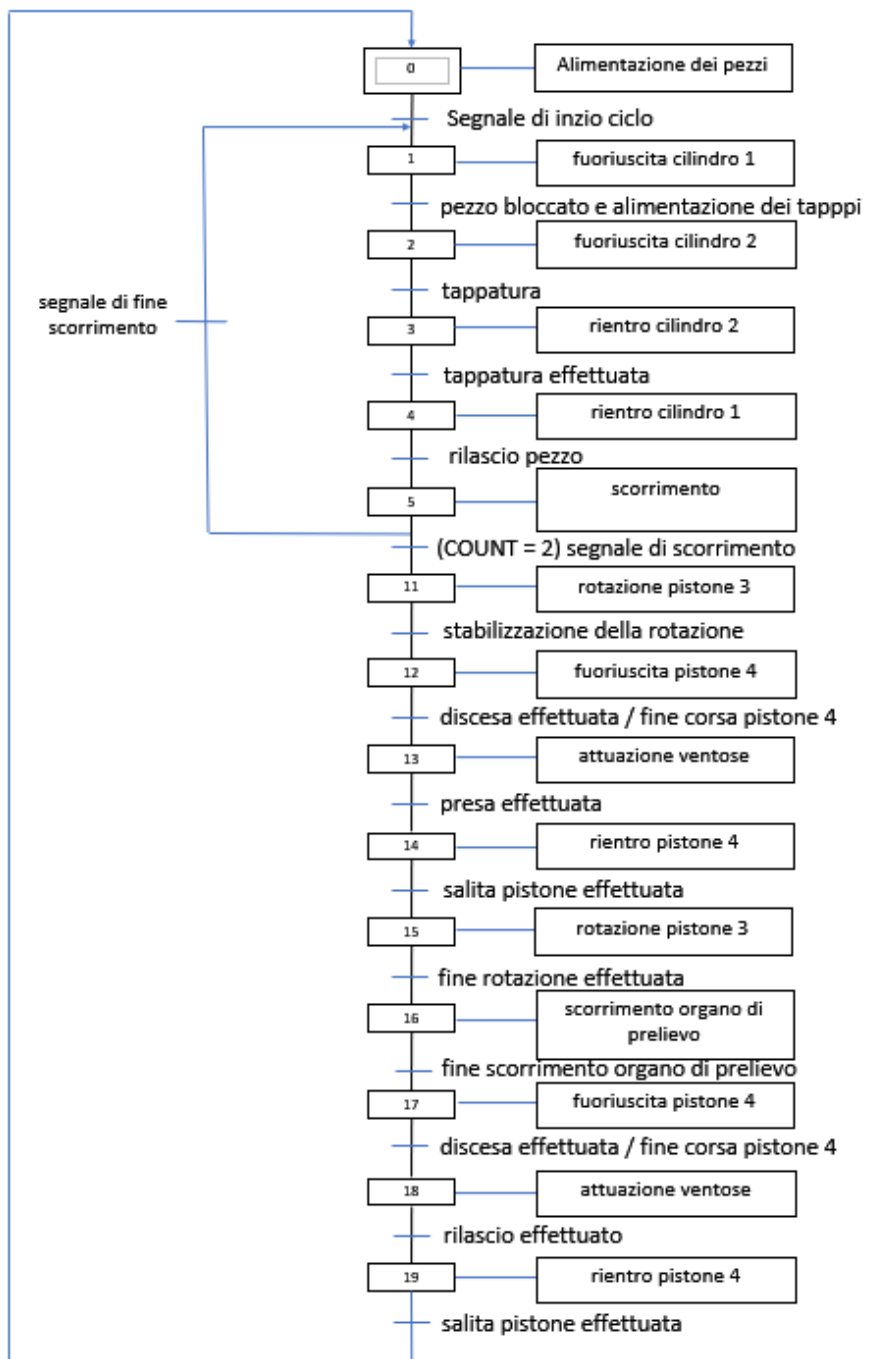
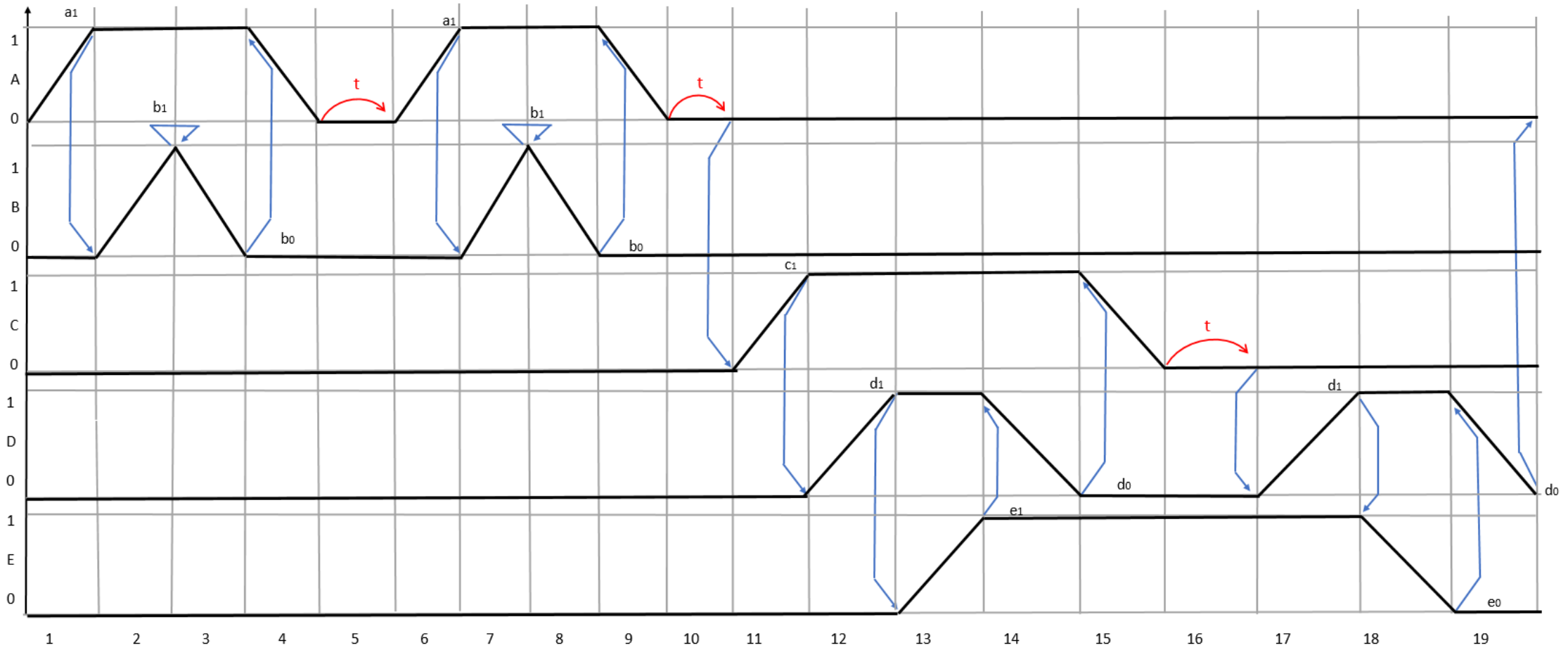
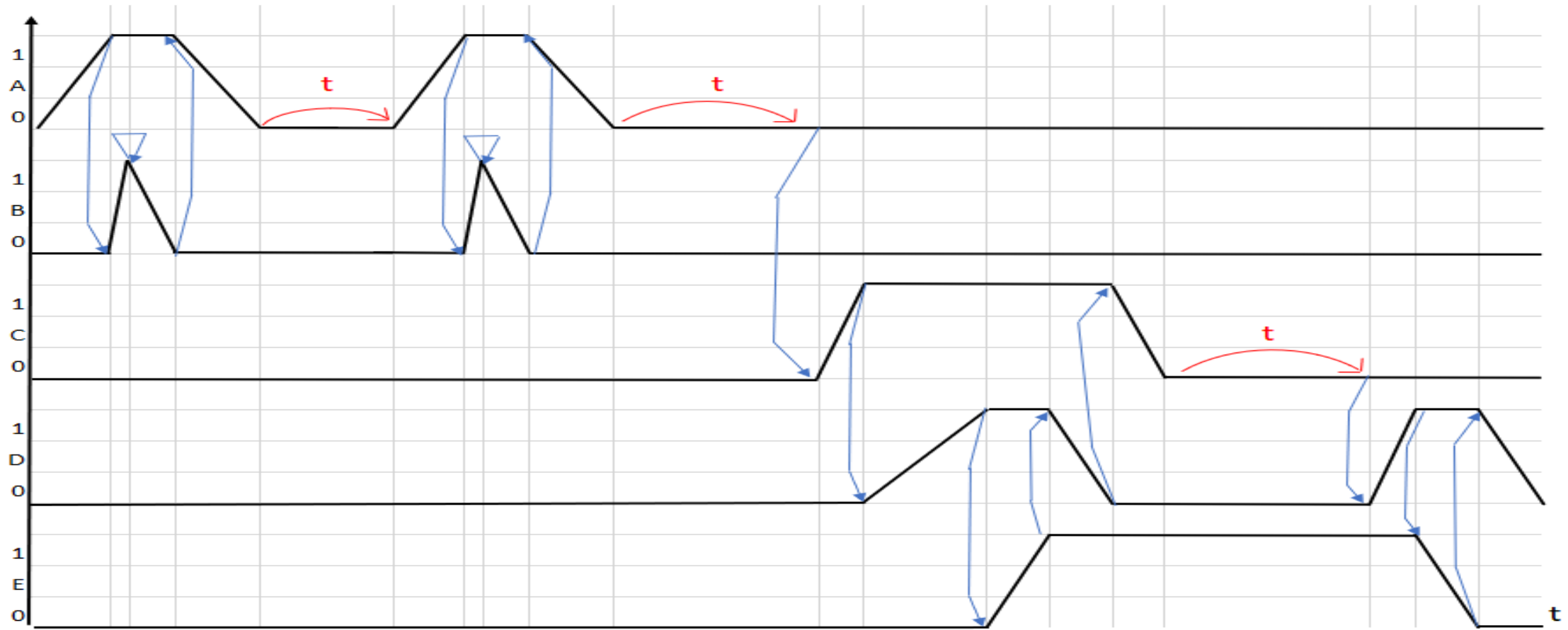
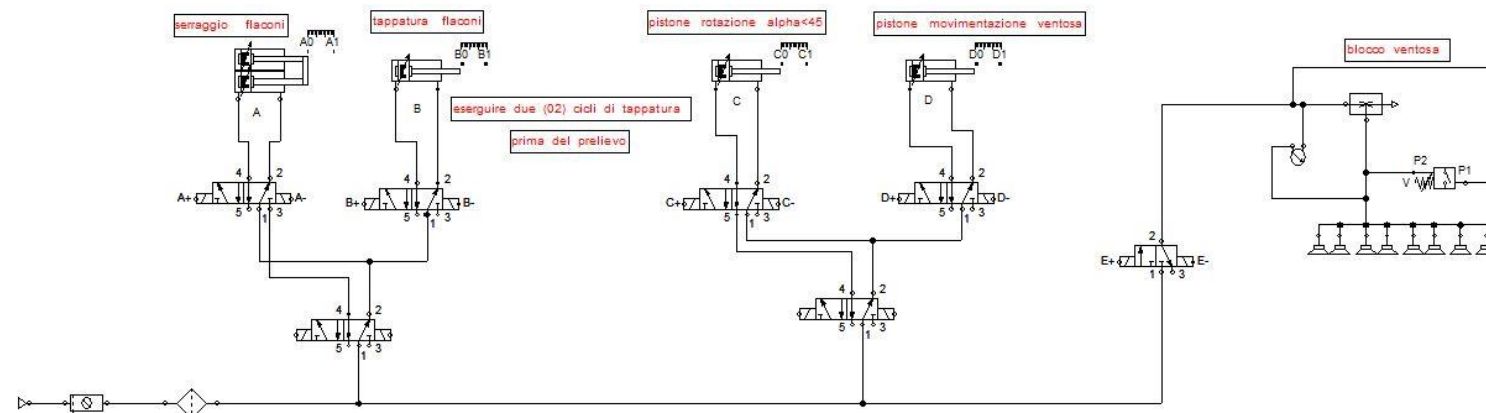


Diagramma fasi

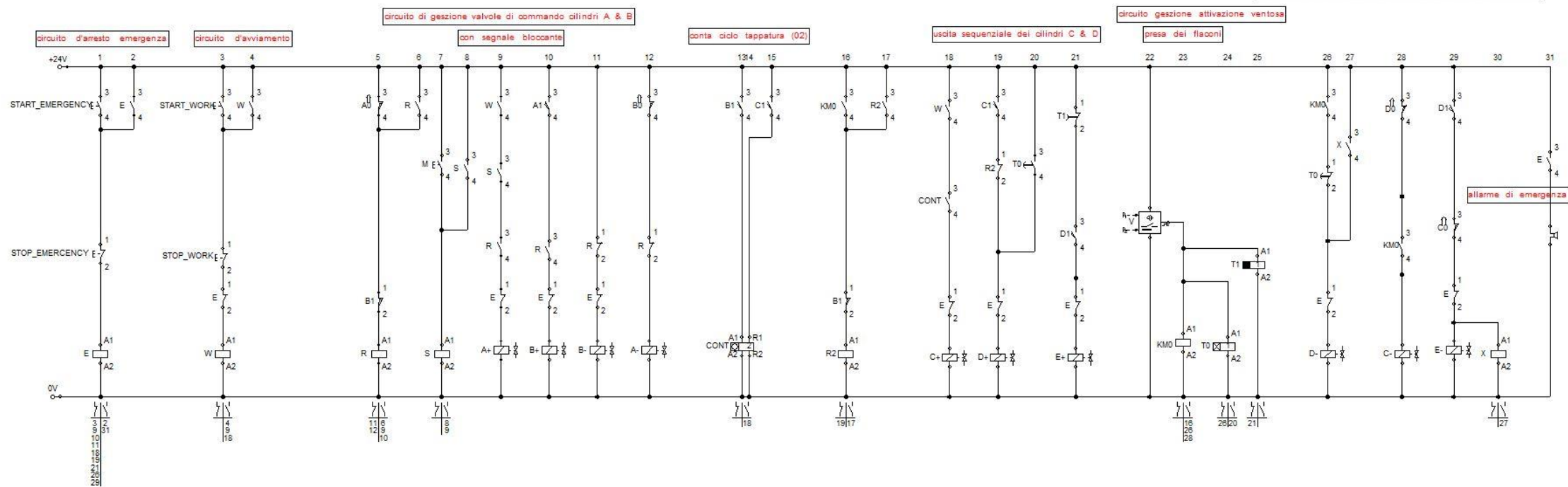


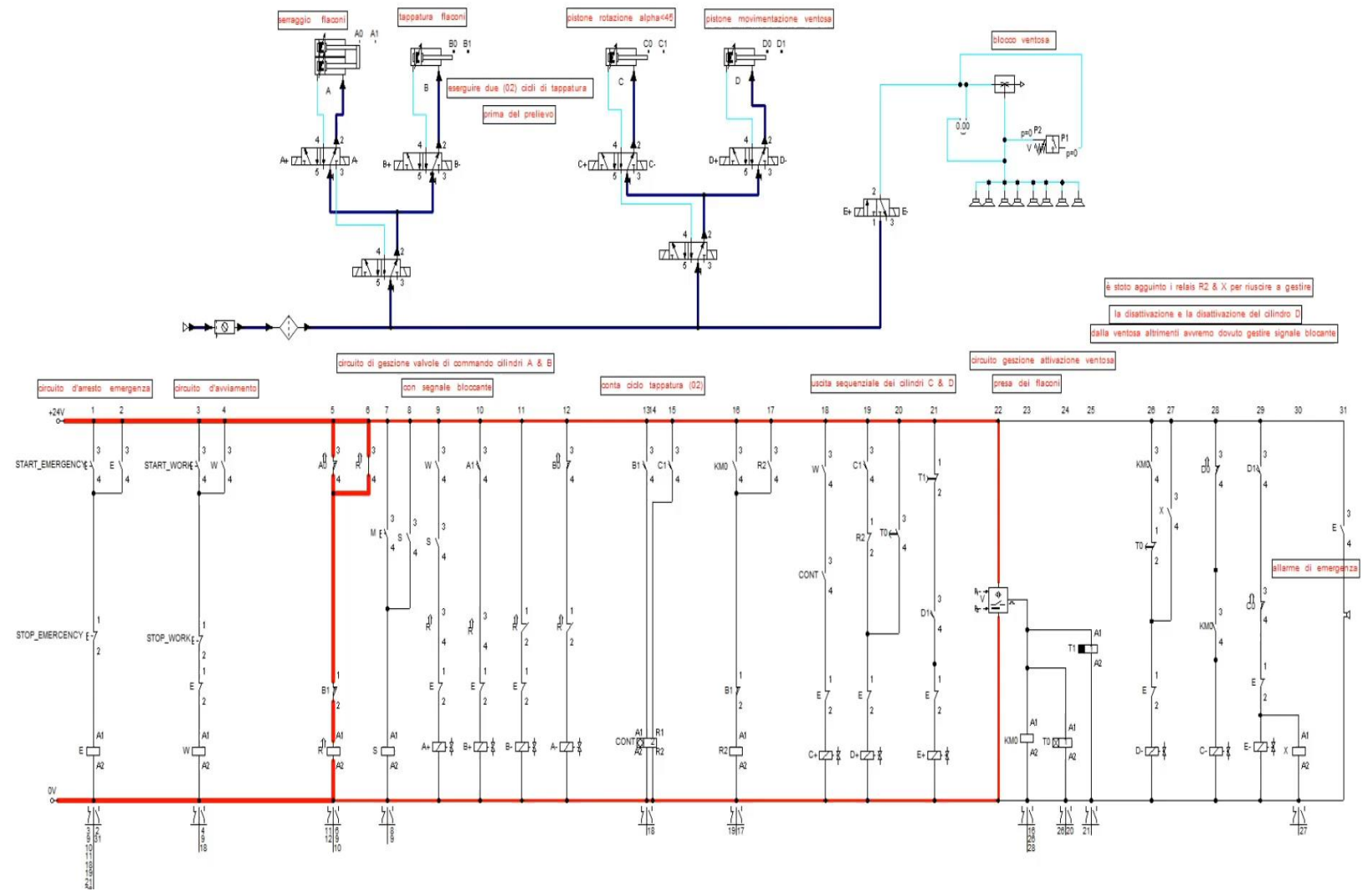
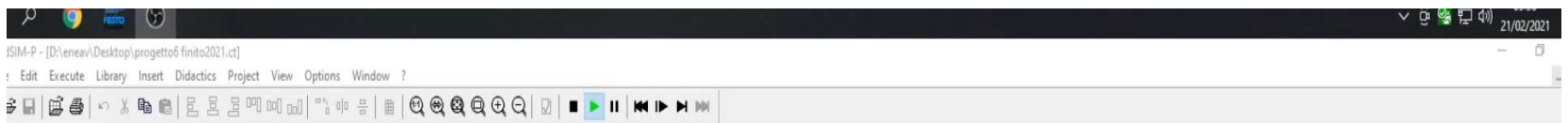
Temporizzazioni





è stato aggiunto i relai R2 & X per riuscire a gestire
la disattivazione e la disattivazione del cilindro D
dalla ventosa altrimenti avremmo dovuto gestire segnale bloccante

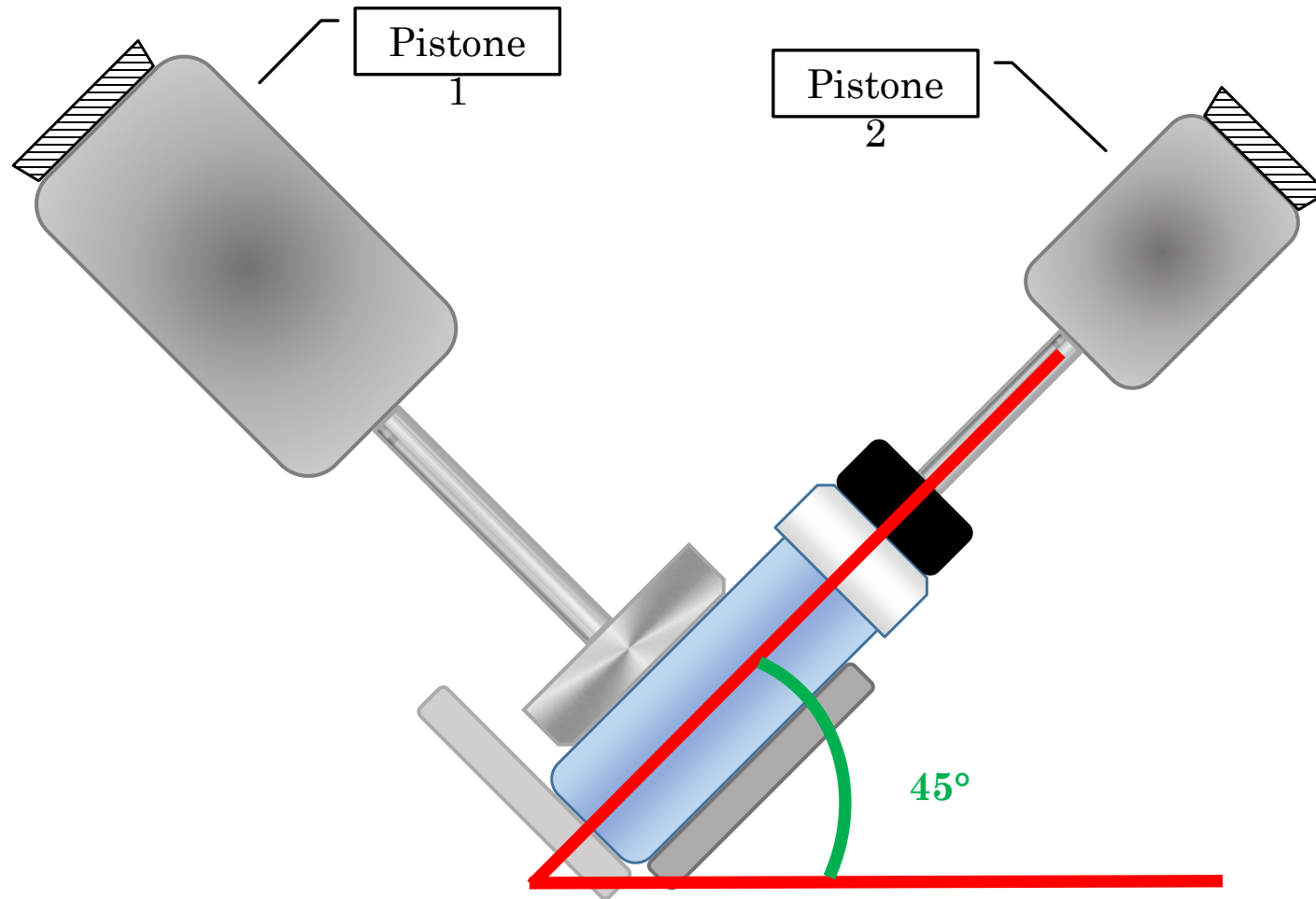




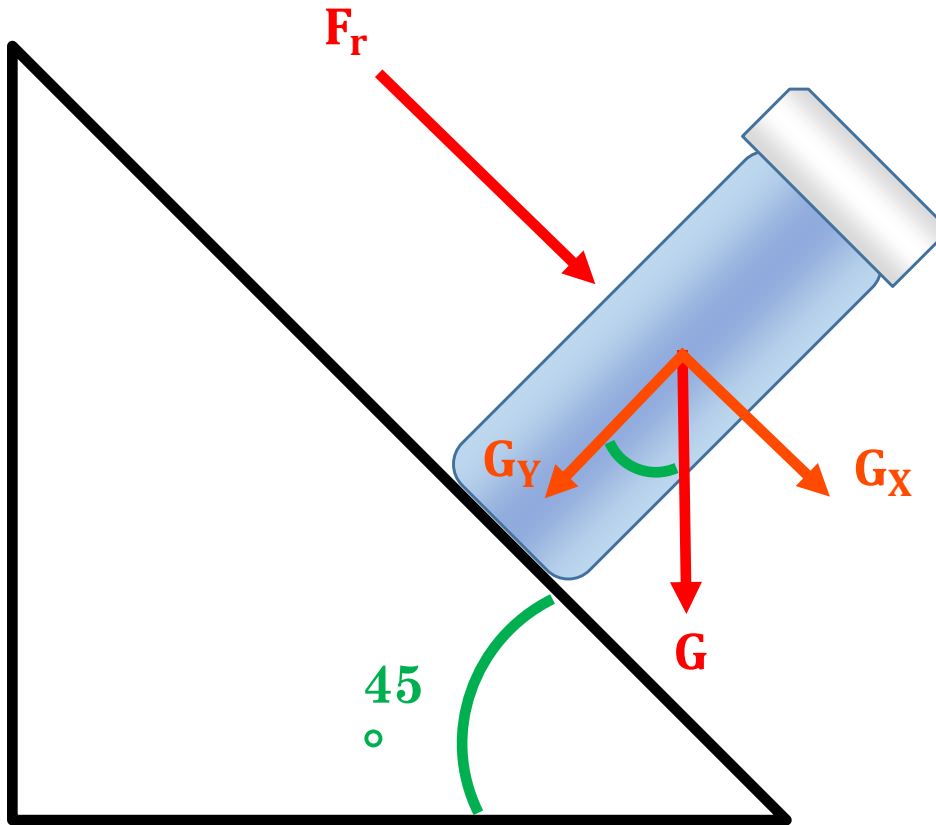
è stato aggiunto i relai R2 & X per riuscire a gestire
la disattivazione e la disattivazione del cilindro D
dalla ventosa altrimenti avremmo dovuto gestire segnale bloccante

allarme di emergenza

Dimensionamento fase tappatura



Primo azionamento



Considerando:

$$m_{UP} = 120 \text{ g} = 0,120 \text{ Kg}$$

$$P = 6 \text{ bar}$$

$$\alpha = 45^\circ$$

$$\mu = 0,5$$

$$Fr = m_{UP} * g (\mu \sin \alpha + \cos \alpha)$$

$$Fr \geq 1,25 \text{ N}$$

Alesaggio del pistone per lo spostamento di 4 UP:

$$d = \sqrt{\frac{4F_r * 4}{\pi * p}} = 1,09 \text{ cm} = 10,9 \text{ mm}$$

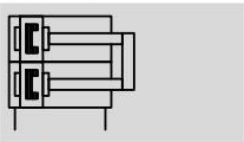


Twin cylinders DPZ/DPZJ

Technical data



Function DPZ



- Ø - Diameter
10 ... 32 mm
- I - Stroke length
10 ... 100 mm

Variants



S2



Consultando vari cataloghi abbiamo scelto i TWIN CYLINDERS DPZ Ø16.

Il pistone scelto infatti sviluppa una forza sufficientemente elevata per permettere lo spostamento delle UP.

Twin cylinders DPZ/DPZJ

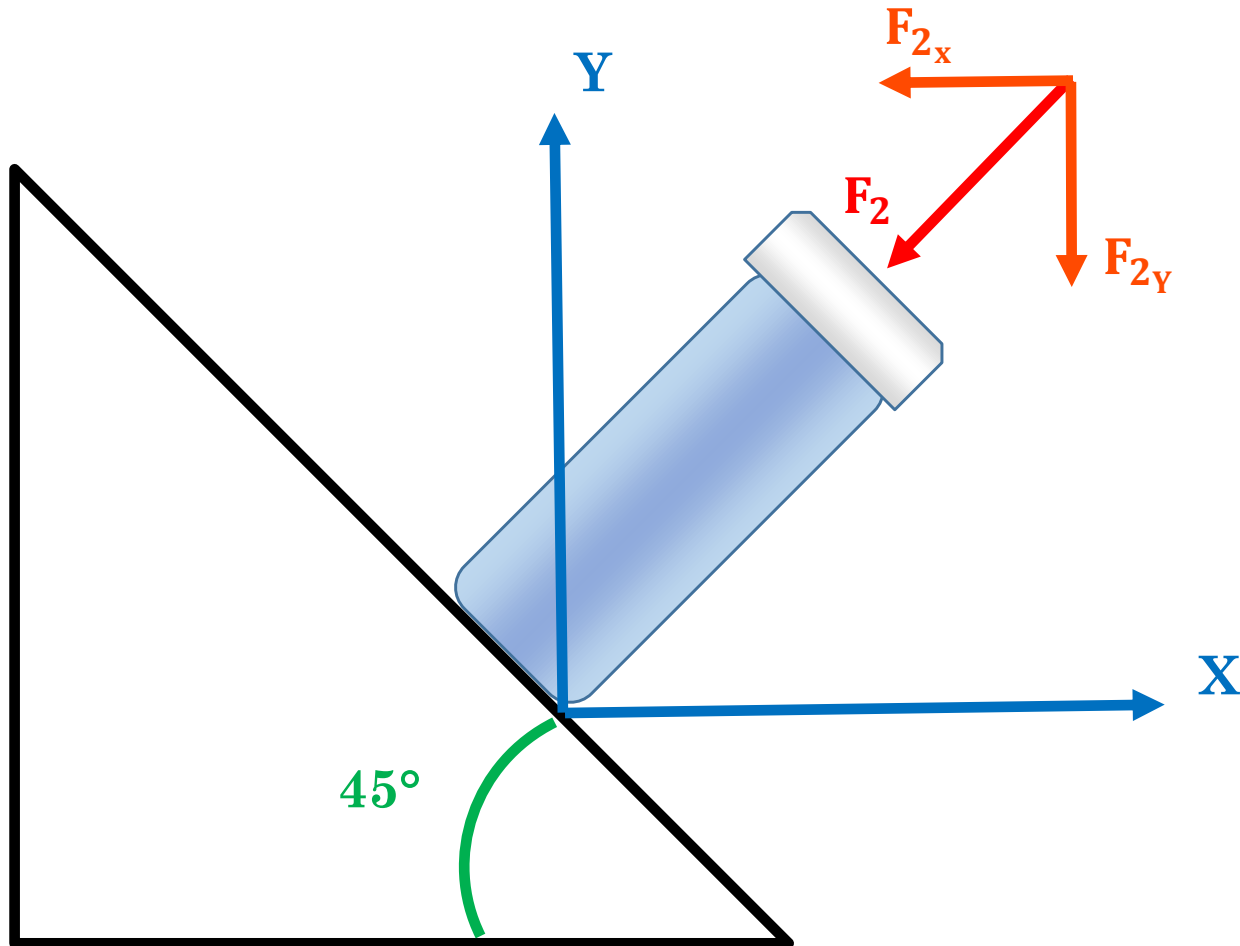
Technical data



Forces [N] and impact energy [J]						
Piston Ø	10	16	20	25	32	
Theoretical force at 6 bar, advancing	94	242	376	590	966	
S2, DPZJ	60	180	282	452	724	
Theoretical force at 6 bar, retracting	60	180	282	452	724	
S2, DPZJ	60	180	282	452	724	
Max. impact energy at end positions	0.08	0.15	0.2	0.3	0.5	



Secondo azionamento



$$d_{UP} = 35 \text{ mm} = 3,5 \text{ cm}$$

$$P = 6 \text{ bar}$$

$$\mu = 0,5$$

$$S = \pi * r^2$$

Si ottiene:

$$F = P * S = 57,7 \text{ N}$$

$$F_2 \geq \mu * F = 28,8 \text{ N}$$

F_2 è stata calcolata per un'unica UP

Alesaggio relativo alla
tappatura di 4 UP:

$$d = \sqrt{\frac{4F_2 * 4}{\pi * p}} = 4,8 \text{ cm} = 48 \text{ mm}$$

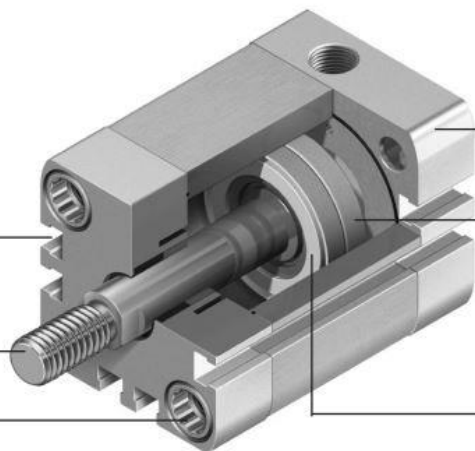


At a glance

Sensor slots on three sides for flush mounting of proximity sensors

Piston rod with choice of male or female thread

Mounting option:
Female thread and through-hole



Centring hole in the end cap matches centring pins ZBS

Magnet for contactless position sensing

Integrated cushioning for absorbing residual energy

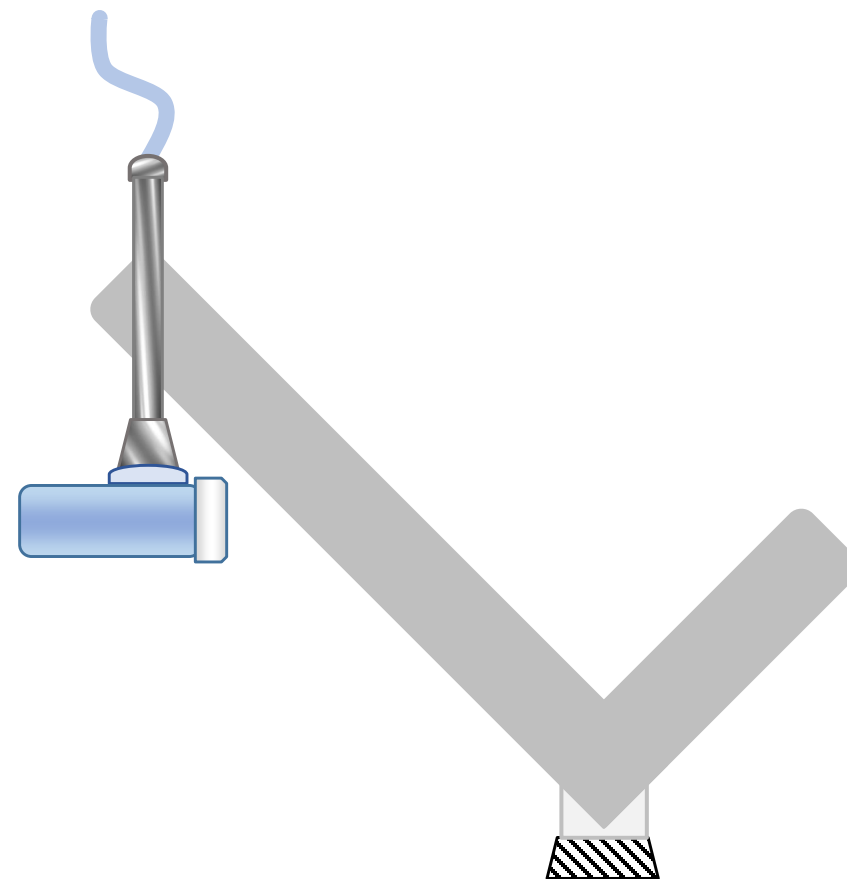
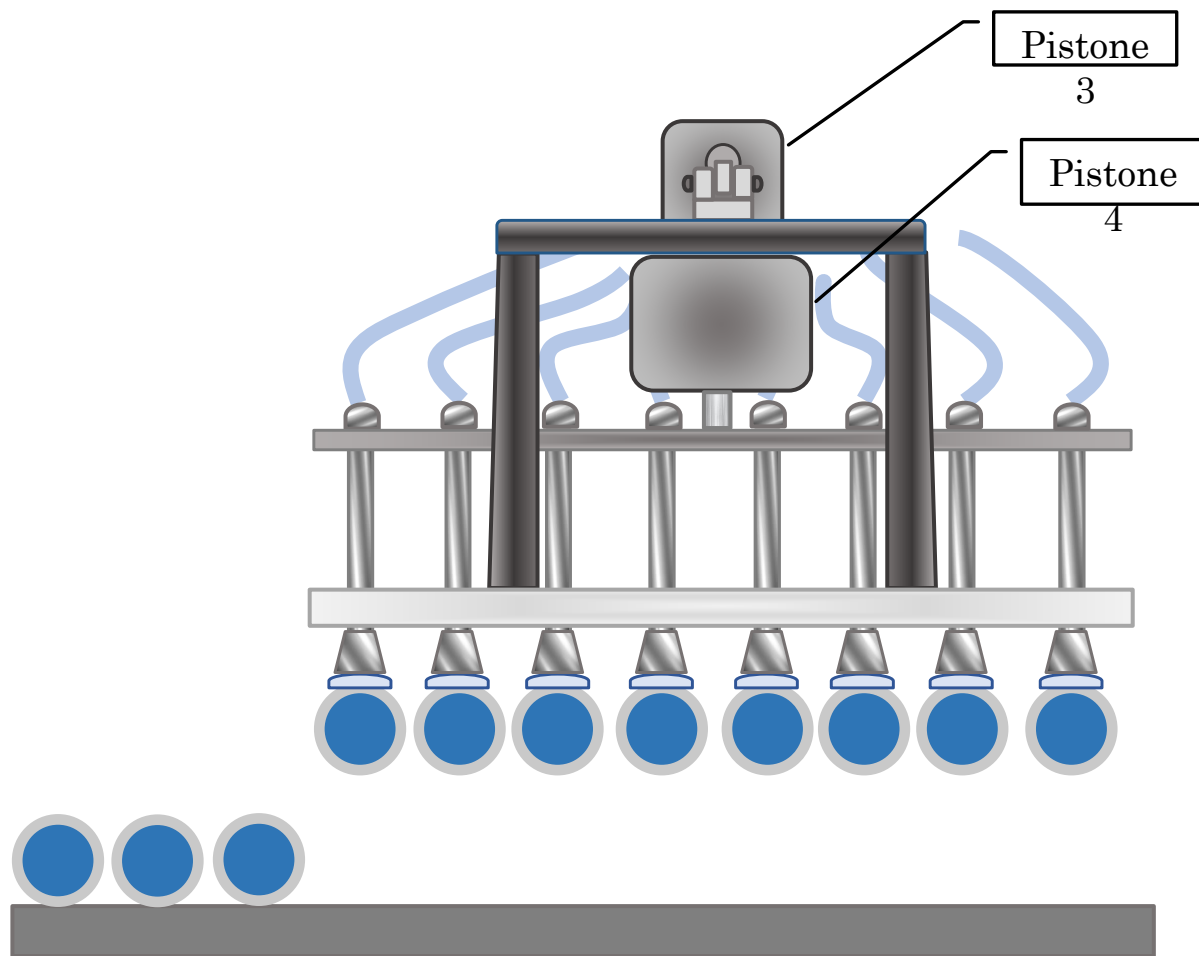
Consultando il catalogo Festo abbiamo optato per il cilindro ADN Ø50.

Forces [N]

Piston Ø	20	25	32	40	50	63	80
Theoretical force at 6 bar, advancing	188	295	483	754	1178	1870	3016
Theoretical force at 6 bar, retracting	141	247	415	633	990	1682	2721
Static holding force	350	350	600	1000	1400	2000	5000



Dimensionamento sistema di trasporto



Terzo azionamento

$$P_r = 70 \text{ Kpa}$$

$$n = 4$$

$$F_p = m_{UP} * g = 1,772 \text{ N}$$

Considerando che:

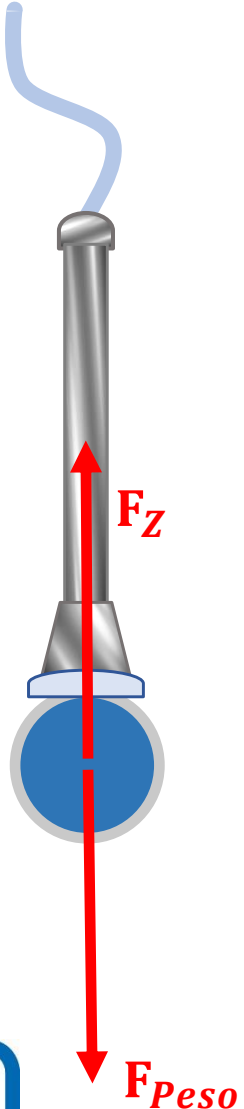
$$F_p = F_z$$


Si può ottenere dalla seguente formula l'area di lavoro minimo per il corretto funzionamento delle ventose:

$$A_l(P_r) \geq nF_z$$
$$A_l \geq 0,672 \text{ cm}^2$$

Da cui si ricava:

$$r_{min} = 4,672 \text{ mm}$$

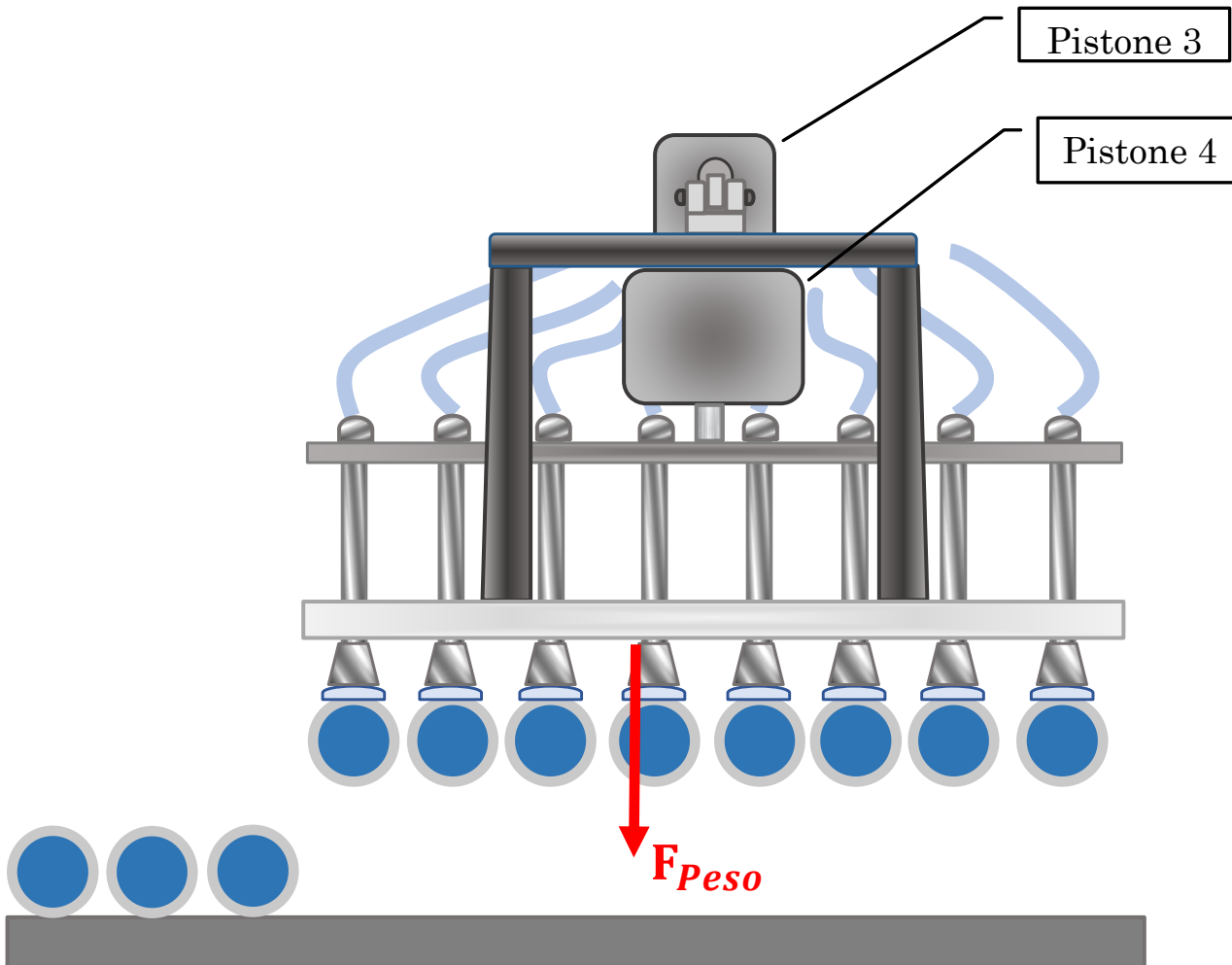


B – round, bellows 1.5 convolutions: material NBR, VMQ (silicone), PUR		
	Connection suction cup holder	M4
	Nominal size [mm]	2
	Holding force at nominal operating pressure –0.7 bar [N]	4.7
	Suction cup volume [cm ³]	0.38
	Min. workpiece radius [mm]	10
	Height compensator [mm]	4
	Weight [g]	1.8

Dalle osservazioni precedentemente fatte è stato possibile scegliere dal catalogo Festo l'unità di aspirazione ESG Ø10 B.



Quarto azionamento



$$m_{struttura} = 1000g = 1 Kg$$

$$m_{ventose*UP} = 400g = 0,4 Kg$$

$$m_{UPtot} = 8 * 120g = 960g = 0,960 Kg$$

$$m_{tot} = 2360g = 2,360 Kg$$

$$F_p = F_r$$



Quarto azionamento

Calcoliamo la forza resistente dovuta al peso delle UP, dell'unità di aspirazione e della struttura metallica:

$$F_r = F_p = m_{tot} * g = 23,151 \text{ N}$$

Utilizziamo un rapporto di carico $R = 0,7$ per ottenere moto uniforme:

$$R = \frac{F_r}{F_r + F_i}$$

Da cui si ottiene una forza di inerzia del pistone:

$$F_i = 9,922 \text{ N}$$



Quarto azionamento

Si ottiene quindi:

$$F_R = F_i + F_r = 33,073 \text{ N}$$

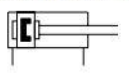
Si è trovata la forza resistente necessaria per calcolare l'alesaggio del pistone:

$$d = \sqrt{\frac{4F_R * 4}{\pi * p}} = 26,5 \text{ mm}$$

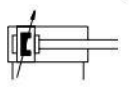


Data sheet

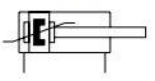
Function
Elastic cushioning



PPV cushioning



PPS cushioning



Ø - Diameter
32 ... 125 mm

- | - Stroke length
1 ... 2800 mm

www.festo.com



Consultando i cataloghi Festo
abbiamo optato per il cilindro
DSBC ø32.

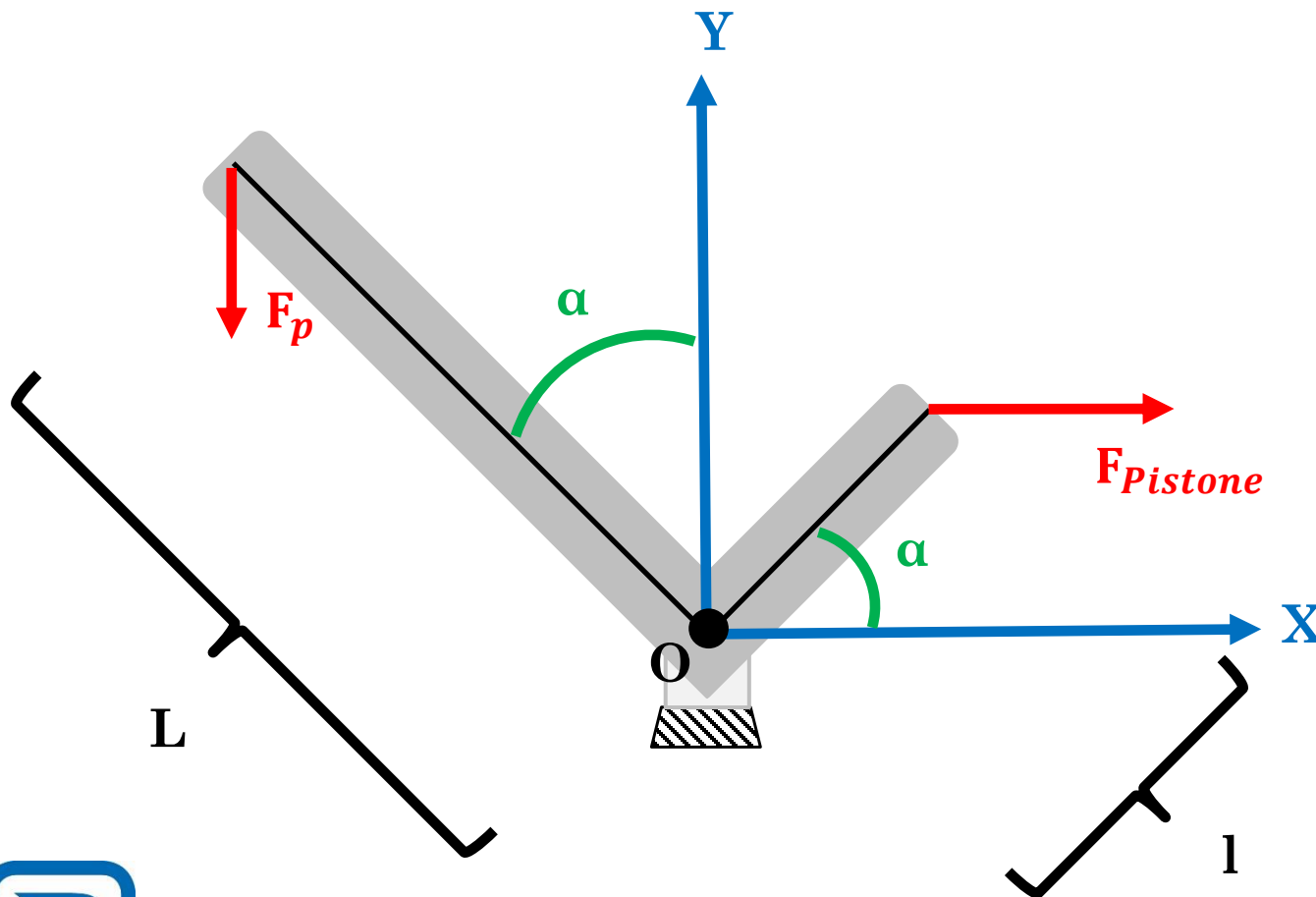
Date le dimensioni del cilindro
è stato possibile ricavare la
massa del pistone 4.

Forces [N] and impact energy [J]			
Piston diameter	32	40	50
Theoretical force at 6 bar, advancing	483	754	1178
Theoretical force at 6 bar, retracting	415	633	990
Max. impact energy in the end positions			
DSBC-...	0.4 ¹⁾	0.7	1.0
DSBC-...-L/-U/-T1/-T3/-T4	0.2 ¹⁾	0.35	0.5
DSBC-...-L1	0.1	0.2	0.3

Weight [g]		
Piston diameter	32	40
DSBC-...		
Product weight with 0 mm stroke	465	740
Additional weight per 10 mm stroke	27	37
Moving mass with 0 mm stroke	110	205
Moving mass per 10 mm stroke	9	16



Quinto azionamento



$$L = 20 \text{ cm}$$

$$l = 10 \text{ cm}$$

$$m_{tot} = 2360 \text{ g}$$

$$m_{pistone4} = 500 \text{ g}$$

$$M = m_{tot} + m_{pistone4} = 2,860 \text{ Kg}$$

$$45^\circ \leq \alpha \leq 90^\circ$$



Quinto azionamento

Si ricava la forza peso dell'intera struttura da sollevare:

$$F_p = M * g = 28,60 \text{ N}$$

Impostando l'equilibrio ai momenti:

$$| F_{pistone} * l \sin \alpha | + | F_p * L \sin \alpha | = 0$$

Da cui si ottiene:

$$F_{pistone} = F_p \frac{L \sin \alpha}{l \sin \alpha} = 2 * F_p = 51 \text{ N}$$



Quinto azionamento

Considerando un rapporto di carico $R = 0,7$ in modo tale da avere una velocità costante si può ricavare la forza di inerzia del pistone:

$$F_i = \frac{F_r}{R} - F_r = 21,86 \text{ N}$$

Da cui segue che la forza resistente sarà:

$$F_R = F_r + F_i = 72,86 \text{ N}$$

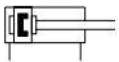
Alesaggio:

$$d = \sqrt{\frac{F_R * 4}{\pi * p}} = 39 \text{ mm}$$



Data sheet

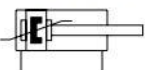
Function
Elastic cushioning



PPV cushioning



PPS cushioning



Diameter
32 ... 125 mm



Stroke length
1 ... 2800 mm



www.festo.com



Si è scelto dai cataloghi il cilindro DSB Ø40.

Forces [N] and impact energy [J]

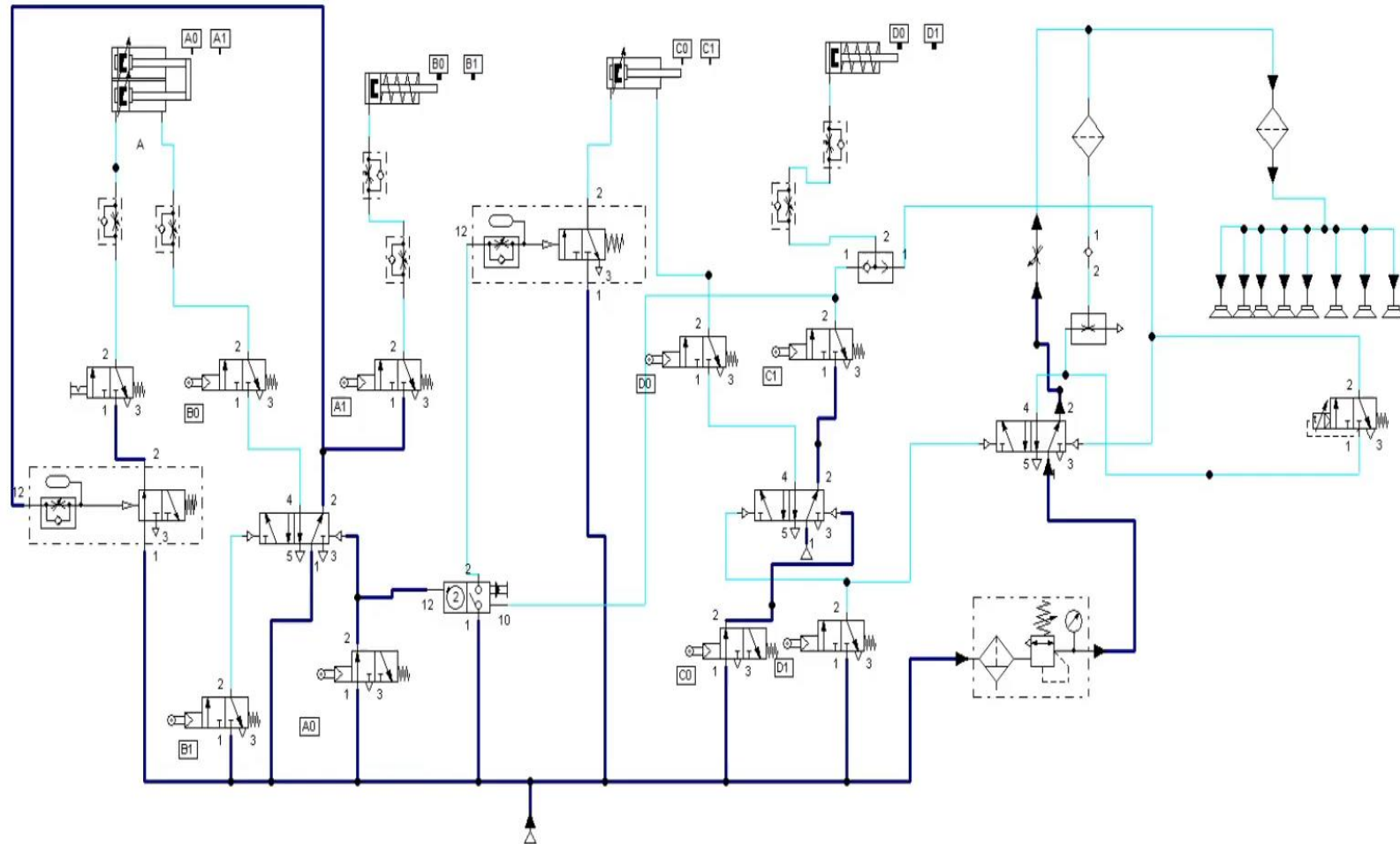
Piston diameter	32	40	50
Theoretical force at 6 bar, advancing	483	754	1178
Theoretical force at 6 bar, retracting	415	633	990
Max. impact energy in the end positions			
DSBC-...	0.4 ¹⁾	0.7	1.0
DSBC-...-L/-U/-T1/-T3/-T4	0.2 ¹⁾	0.35	0.5
DSBC-...-L1	0.1	0.2	0.3

Weight [g]

Piston diameter	32	40
DSBC-...		
Product weight with 0 mm stroke	465	740
Additional weight per 10 mm stroke	27	37
Moving mass with 0 mm stroke	110	205
Moving mass per 10 mm stroke	9	16



Simulazione



Circuito alternativo

