

# Esercitazione 4

April 5 , 2017

Alessio Susco                      Nicola Bomba                      Fabrizio Ursini  
Alessandra Di Martino                      Diego Guzman

## Contents

<b>1</b>	<b>Introduzione Generale</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Strumenti Utilizzati</b>	<b>2</b>
2.1	Esercizio 1 . . . . .	2
2.1.1	Parte 1 . . . . .	2
2.1.2	Parte 2 . . . . .	2
2.2	Esercizio 2 . . . . .	2
<b>3</b>	<b>Schema Circuito</b>	<b>3</b>
<b>4</b>	<b>Osservazione Preliminare</b>	<b>3</b>
<b>5</b>	<b>Schema Circuito</b>	<b>3</b>
<b>6</b>	<b>Calcoli</b>	<b>3</b>
<b>7</b>	<b>Grafici</b>	<b>3</b>
<b>8</b>	<b>Descrizione Approfondita dell'Esercitazione</b>	<b>3</b>
8.1	Descrizione Esercizio 1 . . . . .	3
8.2	Descrizione Esercizio 2 . . . . .	4
<b>9</b>	<b>Conclusioni</b>	<b>4</b>
9.1	Conclusioni Esercizio 1 . . . . .	4
9.2	Conclusioni Esercizio 2 . . . . .	4

## 1 Introduzione Generale

In questa esercitazione si deve realizzare un circuito finalizzato a eseguire il ciclo pneumatico della rivettatura di due lamiera attraverso due diversi cilindri A e B, e osservare i diversi comportamenti del funzionamento in due casi distinti:

- con l'impiego di Saltarelli;
- con sequenziatori pneumatici.

## **2 Strumenti Utilizzati**

### **2.1 Esercizio 1**

#### **2.1.1 Parte 1**

- Cilindro pneumatico a doppio effetto x2
- Valvola di potenza bistabile 4/2 x2
- Guide in alluminio
- Valvola monostabile a comando unidirezionale a saltarello x3
- Tubi in poliuretano
- Valvola monostabile con comando a pulsante
- Strozzatore unidirezionale x4
- Alimentatore

#### **2.1.2 Parte 2**

- Cilindro pneumatico a doppio effetto x2
- Valvola di potenza bistabile 4/2 x2
- Guide in alluminio
- Valvola monostabile a comando unidirezionale a saltarello x4
- Tubi in poliuretano
- Strozzatore unidirezionale x4
- Valvola monostabile con comando a pulsante
- Valvola di comando bistabile a switch
- Alimentatore

### **2.2 Esercizio 2**

- Cilindro pneumatico a doppio effetto x2
- Valvola di potenza bistabile 4/2 x2
- Guide in alluminio
- Valvola monostabile a comando meccanico di fine corsa bidirezionale x3
- Valvola monostabile a comando a pulsante x2
- Tubi in poliuretano
- Strozzatore unidirezionale x4
- Sequenziatore Crouzet
- Alimentatore

### 3 Schema Circuito

...

### 4 Osservazione Preliminare

...

### 5 Schema Circuito

...

### 6 Calcoli

...

### 7 Grafici

...

## 8 Descrizione Approfondita dell'Esercitazione

### 8.1 Descrizione Esercizio 1

Giunti nella situazione nella quale:

si è generato uno schema preliminare dell'impianto di automazione completo di nomenclatura, il grafico fasi-movimenti inerenti ad entrambi gli attuatori e lo schema dei segnali di ogni singola valvola atta a mandare segnali di pressione per pilotare le valvole bistabili, andiamo finalmente a generare con dati alla mano, uno schema definitivo atto a risolvere tutti i problemi che si presentano nell'impianto. In una prima analisi, se si scegliesse di utilizzare un semplice schema basilare strutturato da:

- Valvola monostabile con comando a pulsante
- Valvola monostabile a comando unidirezionale a saltarello x3
- Valvola di potenza bistabile 4/2 x2

e rispettando il grafico fasi-movimenti precedentemente generato, si verrebbero a creare dei contrasti di segnali sulle bistabili che pilotano gli attuatori, in modo da non permettere la giusta esecuzione del ciclo. Il problema che si va a generare con il suddetto schema provvisorio è essenzialmente dovuto alla persistenza dei segnali di comando provenienti dai vari finecorsa e presenti sulla stessa bistabile, impedendo quindi la commutazione della valvola stessa da parte dell'ultimo segnale che arriva in ordine temporale. Una possibile soluzione che abbiamo scelto per risolvere il nostro problema, è quello di sostituire in modo adeguato i finecorsa bidirezionali con dei finecorsa monodirezionali (denominati saltarelli) in modo da avere solo impulsi di pressione provenienti dai fine corsa, ed evitare

di avere segnali continui che andranno ad interferire con altri segnali sulla stessa fase. Questo assetto va ad evitare che ci siano segnali di comando continui e che i fine corsa mandino solo impulsi di comando alle bistabili, commutandole. Dopo vari tentativi al fine di trovare il perfetto utilizzo e posizionamento dei finecorsa unidirezionali atto a risolvere nella maniera più efficiente e sicura il contrasto di segnali sulle bistabili, si va a redigere lo schema definitivo dell'impianto definitivo.

## **8.2 Descrizione Esercizio 2**

...

# **9 Conclusioni**

## **9.1 Conclusioni Esercizio 1**

...

## **9.2 Conclusioni Esercizio 2**

...