

IL TEAM SQUADRA PROGETTO MATTEO GRAPPOLINI LUCA ZAPPALORTI Studente Studente





I PRODOTTI









I PRODOTTI



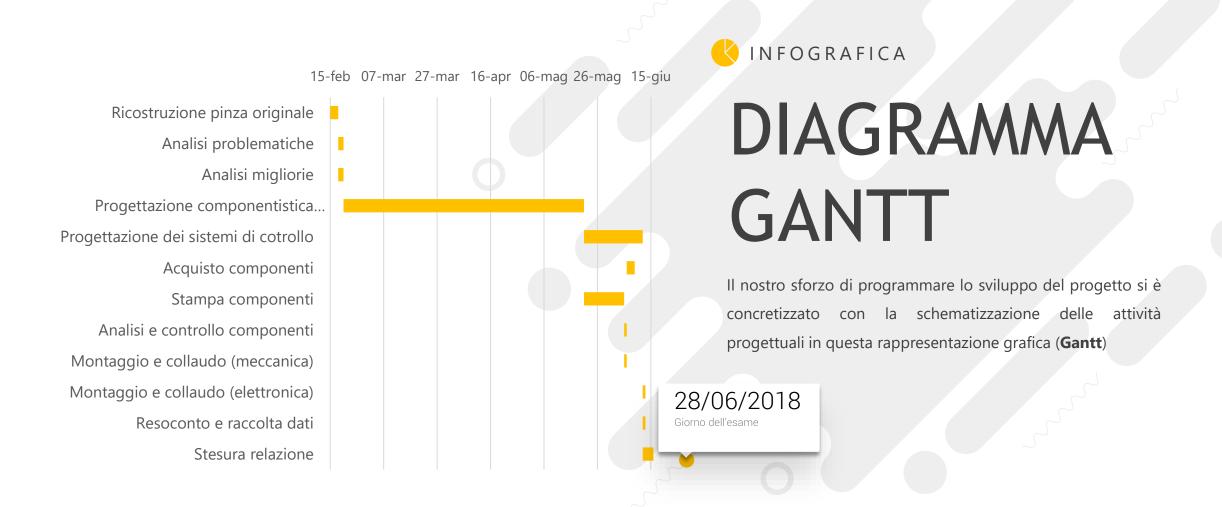




O DIAGRAMMA GANTT

INFOGRAFICA

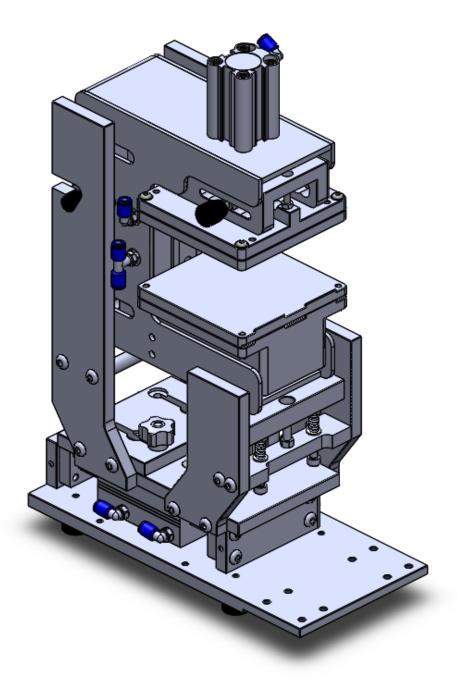




ANALISI PROBLEMATICHE MACCHINA

ANALISI PROBLEMATICHE





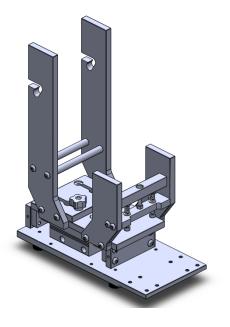


AREE D'INTERVENTO









O PROGETTAZIONE COMPONENTISTICA

PROGETTAZIONE MECCANICA





RESOCONTO



Viti in vista

Cura dell'estetica

Eliminazione delle viti a testa

bombata in vista che potevano

compromettere l'estetica della

macchina.



Carter e basamento

Cicli alternativi

Revisione completa dei metodi e tecniche utilizzati per la realizzazione dei componenti in termini di riduzione dei costi.

Inserimento pinza

Montaggio facile

Revisione delle colonne posteriori con l'impiego di un sistema di aggancio più lineare e semplice.

Movimentazione

Perno automatico

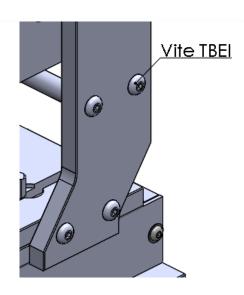
Meccanizzazione del sistema di regolazione perno per la regolazione della presa in funzione delle dimensioni dello stampo.



VITI IN VISTA

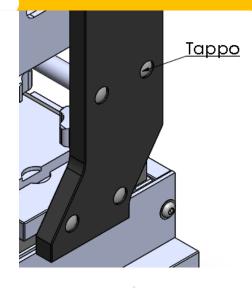
Valutazione delle possibili alternative al sistema di fissaggio originale in ottica di migliorare l'aspetto complessivo della macchina di fronte alla clientela.

Presa in considerazione di alternative come saldatura e piegatura.



Pinza C10 Originale

Collegamenti filettati del basamento realizzati con viti a testa bombata e in vista



Pinza C10 Evoluzione

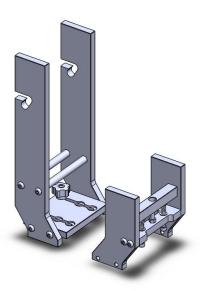
Collegamenti filettati con viti a teta cilindrica nascosti dalle apposite coperture



BASAMENTO PIEGATO

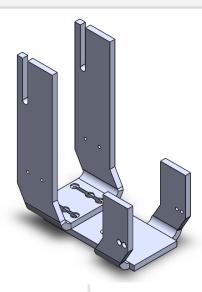
Valutazione delle possibili alternative al sistema di fissaggio originale in ottica di migliorare l'aspetto complessivo della macchina di fronte alla clientela.

Presa in considerazione di alternative come saldatura e piegatura.



Pinza C10 Originale

Assemblaggio componenti con collegamenti filettati



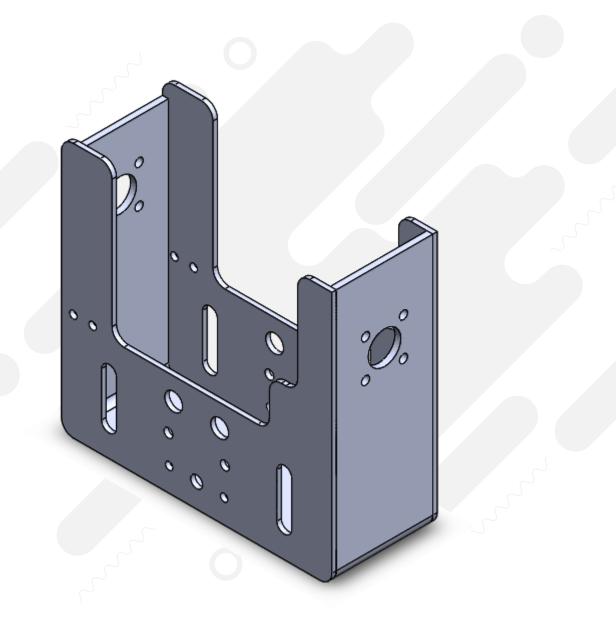
Pinza C10 Evoluzione

Riduzione n° componeni ottenuti per pigatura ed eliminazione viti in vista

CARTER

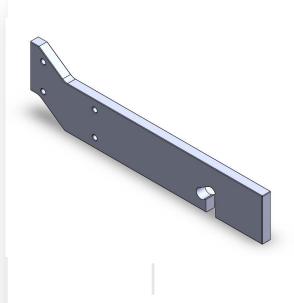
Per quanto riguarda i carter a protezione della pinza pneumatica, il cosiddetto guscio "a c" (per la sua geometria), è stata affrontata l'ipotesi di una produzione in un pezzo singolo, anziché realizzare la costola centrale e saldare in seguito i pannelli laterali.

Abbiamo valutato la possibilità di realizzare il guscio sostituendo il collegamento saldato con collegamenti filettati, ma ciò è stato già sperimentato nei modelli precedenti senza risultati eccelsi.



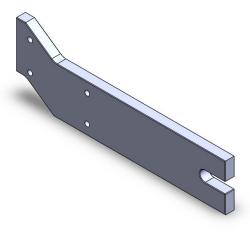
SISTEMA DI INSERIMENTO

Riduzione dell'estensione della colonna posteriore e impiego di sistema di fissaggio di semplice realizzazione che semplifica notevolmente il sistema di montaggio pinza sul basamento e quindi accelera il cambio pinza dovuto al cambio delle dimensioni (diversa produzione).



Pinza C10 Originale

Colonna di lunghezza originale e con sistema di inserimento che complicava il montaggio



Pinza C10 Evoluzione

Colonna ridotta con inserimento facilitato



OBBIETTIVI DELLA MOVIMENTAZIONE

- 1) Evoluzione pinza: evoluzione in previsione di miglioramenti già in fase di collaudo come il centraggio automatico dello stampo.
- **Optional** adattabile ad ogni macchina della serie Masterinject
- 3) Parametrizzazione del tipo di presa in funzione delle dimensioni stampo grazie alla tecnologia **RFID**









COMPONENTI PER MOVIMENTAZIONE

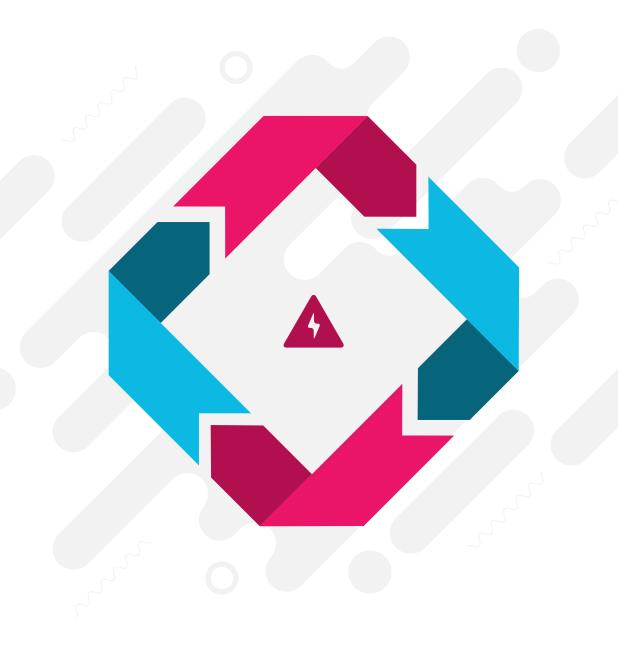
PROGETTAZIONE MECCANICA

Componentistica stampata e progettata per la movimentazione del perno: il blocchetto è la parte scorrevole sul guscio della pinza e la forcella è l'elemento che trasmettere la movimentazione dal blocchetto al perno.



PROGETTAZIONE CIRCUITALE

PROGETTAZIONE ELETTRONICA



STRUTTURA PROGRAMMA

- 1) Impiego libreria Accelstepper e relative funzioni come il settaggio velocità, accelerazione e distanza
- 2) Impiego del **driver A4988** per il controllo del motore a passo
- 3) Impiego di **Arduino Mega** come controllore



▲ DEBOUNCING

Considerazione e risoluzione dell'effetto di Bouncing dei pulsanti mediante un delay antibouncing:

Delay (300);

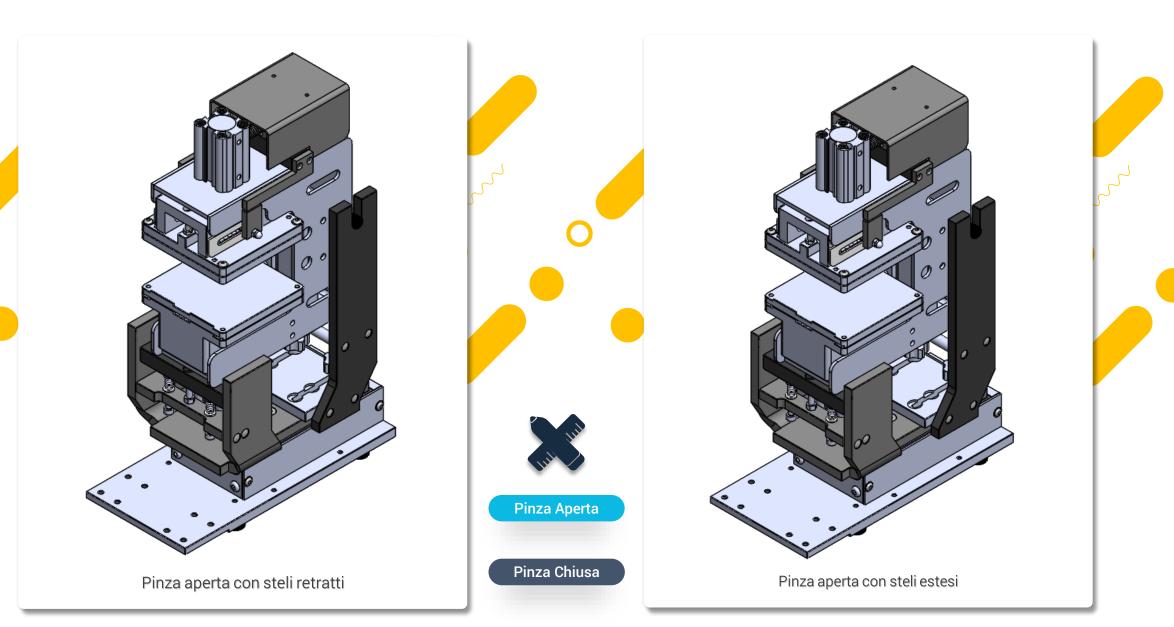
▲ INPUT PULLUP

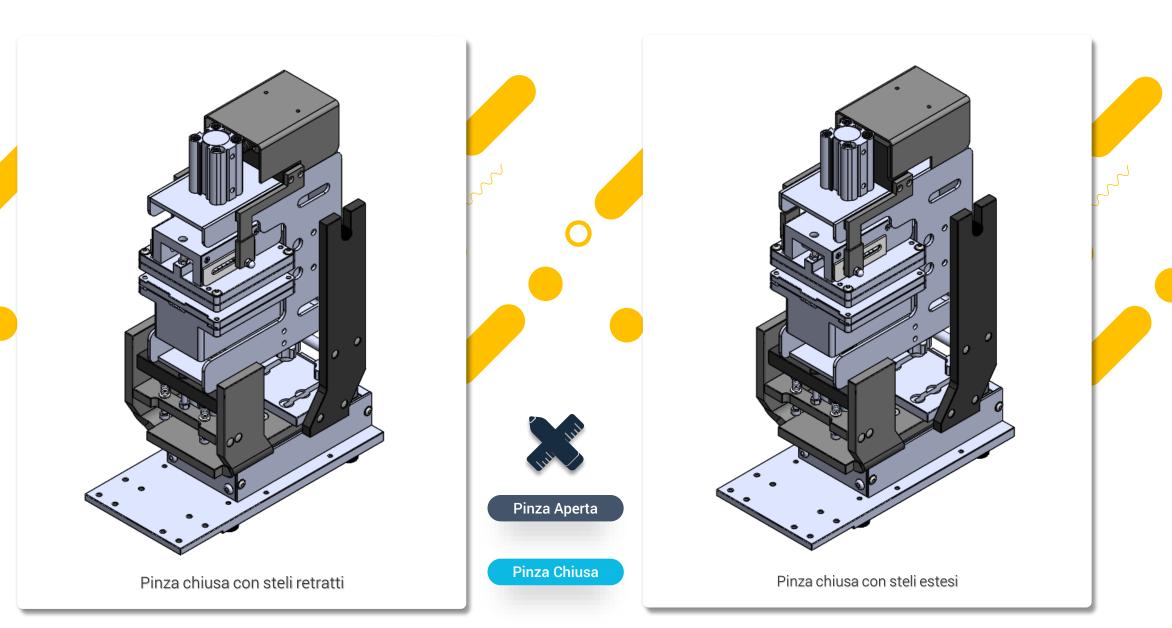
Utilizzo della funzione INPUT_PULLUP per portare l'ingresso del bottone verso "ground": altrimenti l'ingresso rimarrebbe flottante ed il controllore percepirebbe vari segnali che potrebbe scambiare come pulsante premuto.

O SCEGLIERE LA CONFIGURAZIONE

CONFIGURAZIONE





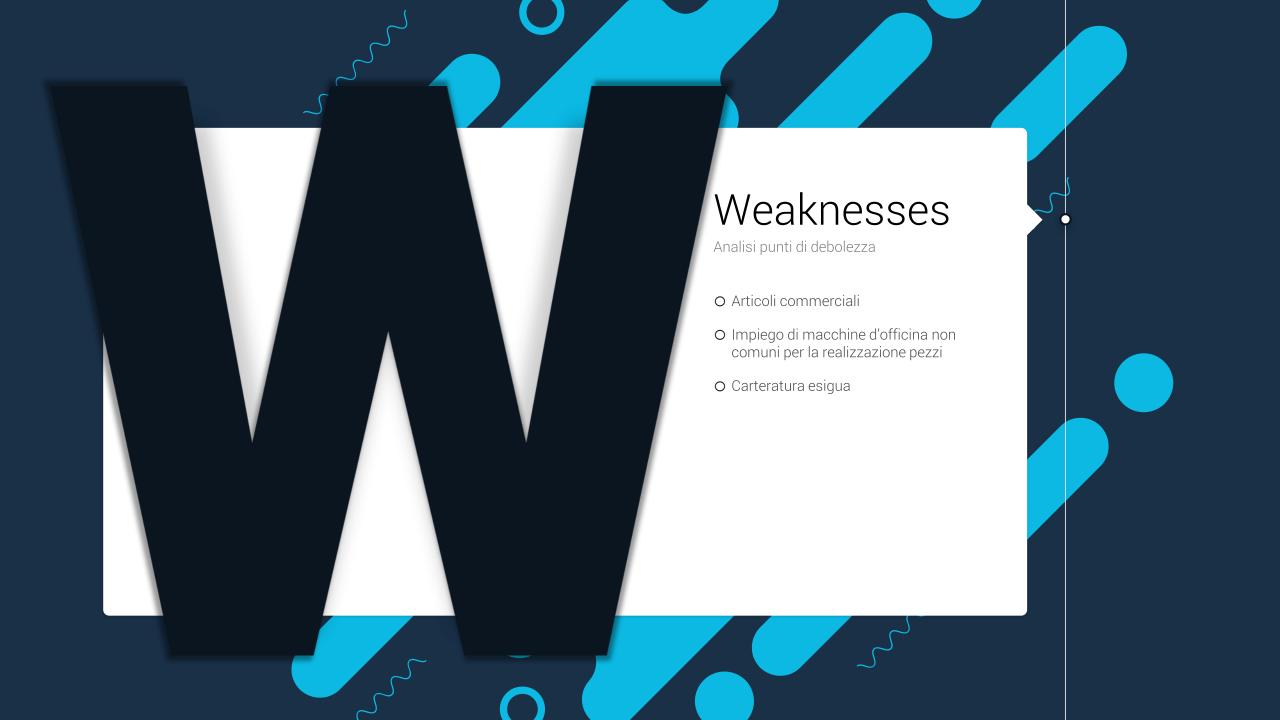


O ANALISI E CONCLUSIONI

ANALISI SWOT



Strengths Analisi punti di forza O Design compatto O Impiego di particolari commerciali O Costi ridotti O Facile montaggio e riduzione componenti O Adattabile a ogni modello di pinza O Possibilità di gestione computerizzata



Opportunities Analisi opportunità offerte Optional per ogni pinza O Parametrizzazione di una misura qualitativa (spostamento perno) O Aggiunta suddetto parametro al codice RFID O Verso un'Industria 4.0

Threats Analisi delle possibili minacce O Incomprensione da parte del cliente delle opportunità di tale optional (movimentazione perno) O Cambio di cicli di lavoro in azienda esterna O Reperibilità componenti elettronici

