

DESENVOLVIMENTO
INTEGRADO

DO PRODUTO - VI

RoboterClaw



Módulo de Inspeção

Tópicos

- 01 Integrantes;
- 02 Projeto desenvolvido no DIP V;
- 03 Sistema Supervisório;
- 04 Teste HIPS/Compósito;
- 05 CLP, alerta sonoro e visual;

Integrantes



Ariane Novais
S.M.



Renato
Bernardes
P.O.



Ronaldo de
Ávila
S.T.



João Paulo
S.T.



Leandro
Machado
S.T.



Michel
Oliveira
S.T.



Joeliton
Santos
S.T.

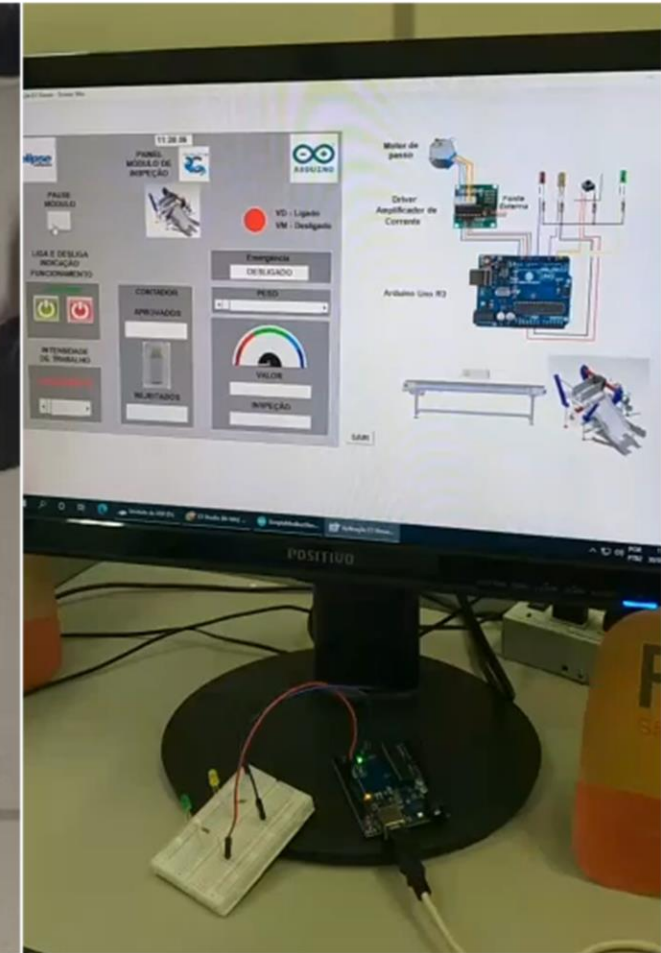
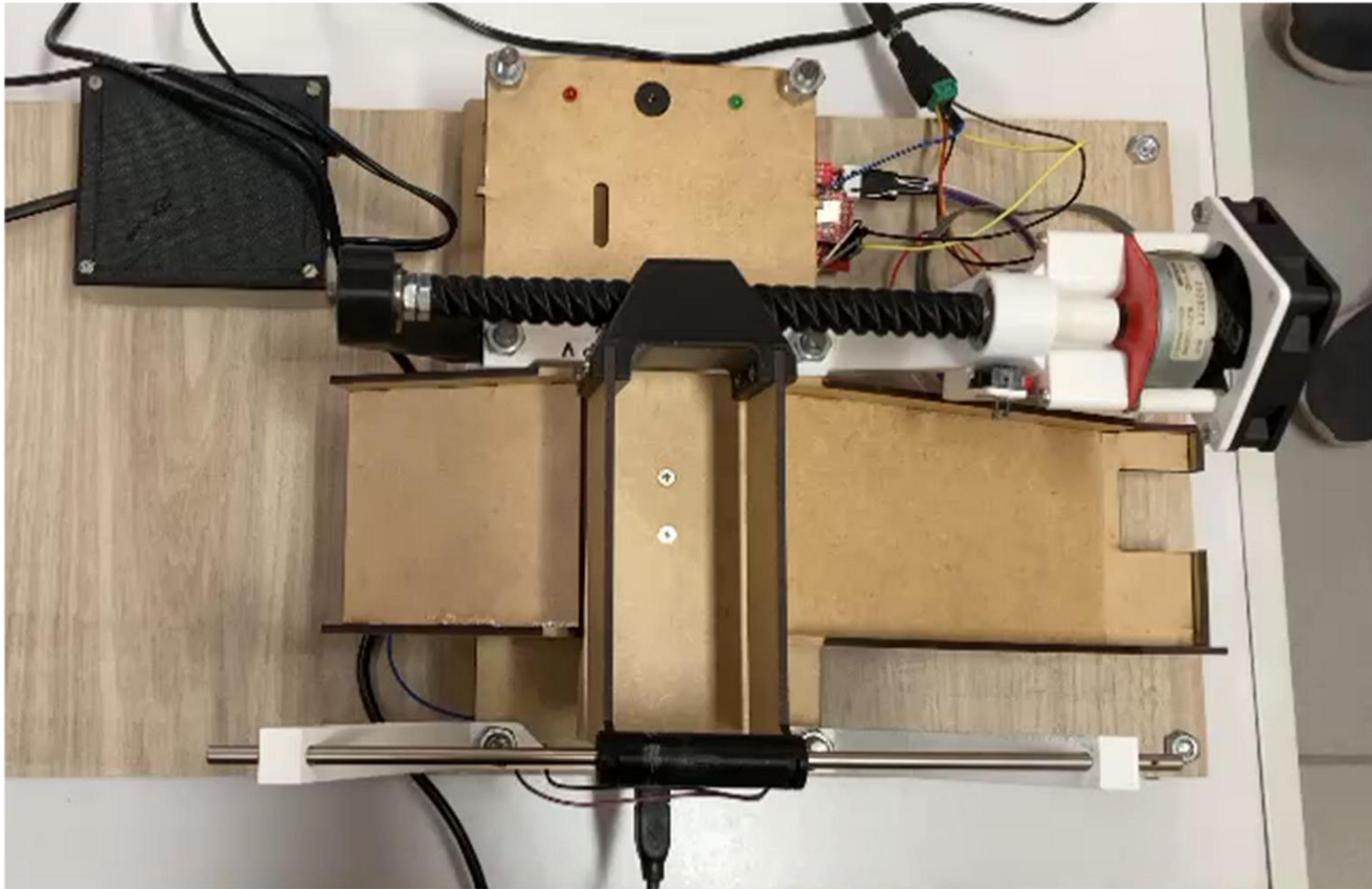


Gabriel
Schott
S.T.



Clientes:

Alfred Makoto
Viviane Ribeiro

Projeto desenvolvido no DIP V




Sistema Supervisório

elipse software  

CONTAGEM DAS GARRAFAS APROVADAS E REJEITADAS

GARRAFA SENDO AVALIADA



DISPARAR EVENTO

CONTAGEM

RESULTADO

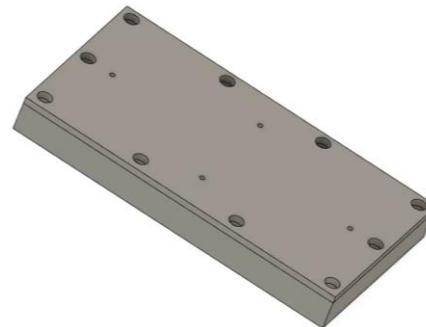
Sair



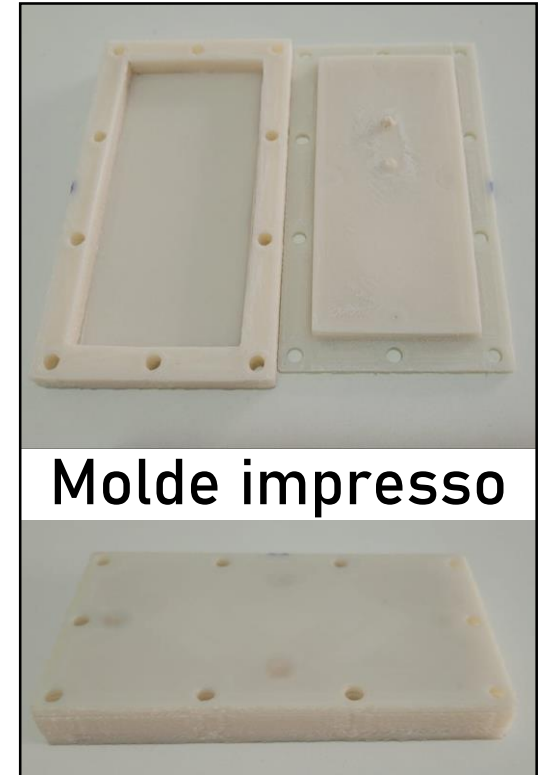
Teste HIPS/Compósito



Molde em HIPS¹



¹High Impact Polystyrene

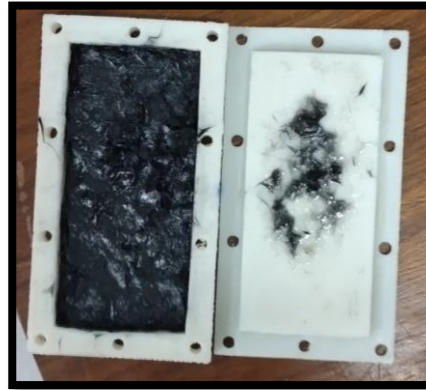


Molde impresso

- $\pm 11\text{h}45\text{min}$ de impressão

Módulo de Inspeção

Teste HIPS/Compósito



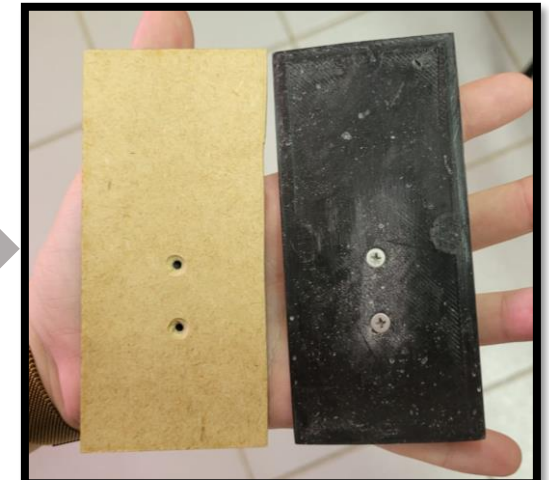
Moldando material
compósito



48 horas



Retirada manual

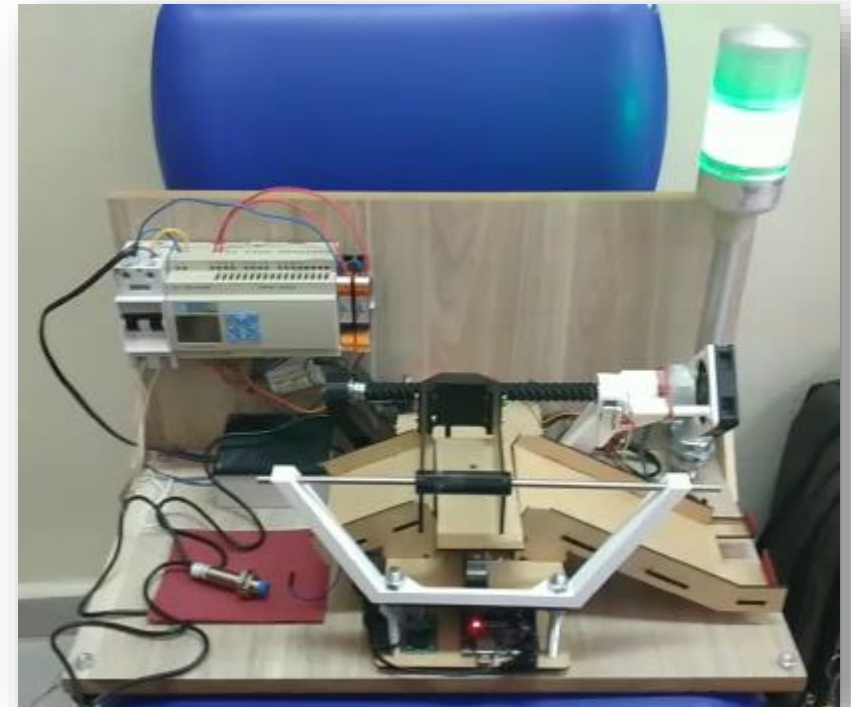


CLP, alerta sonoro e visual

Teste de funcionamento CLP



Teste com sensores



Módulo de Inspeção

Obrigado

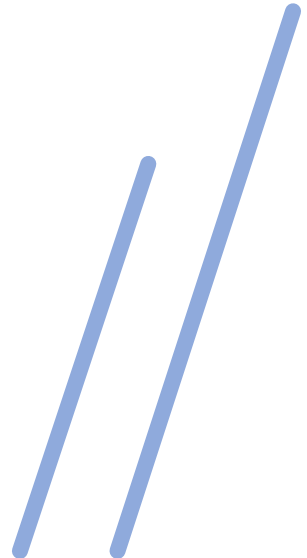
RoboterClaw



Repositório das
documentações
desenvolvidas pela equipe



Link GitHub



DESENVOLVIMENTO
INTEGRADO

DO PRODUTO - VI

RoboterClaw

