

Progetto DIM-BOT – parte 8

CONCLUSIONI

Dopo le prime prove, si è deciso di apportare qualche modifica, tra cui il montaggio di riduttori 1/5 per i motori, inoltre i primi movimenti del robot, sono avvenuti senza il pistone di presa ma solo illuminando le caselle.

Nei mesi seguenti, completeremo l'opera con il dispositivo di presa, e con l'aggiunta di una app che consenta di interagire con la grossa tavola periodica.

Lo scopo della descrizione fatta fino ad ora, è quello di far comprendere quante scelte e quante conoscenze sono necessarie per sviluppare anche un semplice prototipo come quello realizzato.

Ringrazio ancora tutti quelli che hanno lavorato allo studio ed alla realizzazione di questo dispositivo; Cesare Peticari, Paolo Vesprini, Egisto Mariani, Emidio Lupi, per la parte meccanica, Teresa Cecchi ed Arianna Giuliani per la parte chimica.

Di seguito un video con i primi movimenti dello scara robot in officina.

<https://www.youtube.com/watch?v=nXRuTo--qQA&feature=youtu.be>