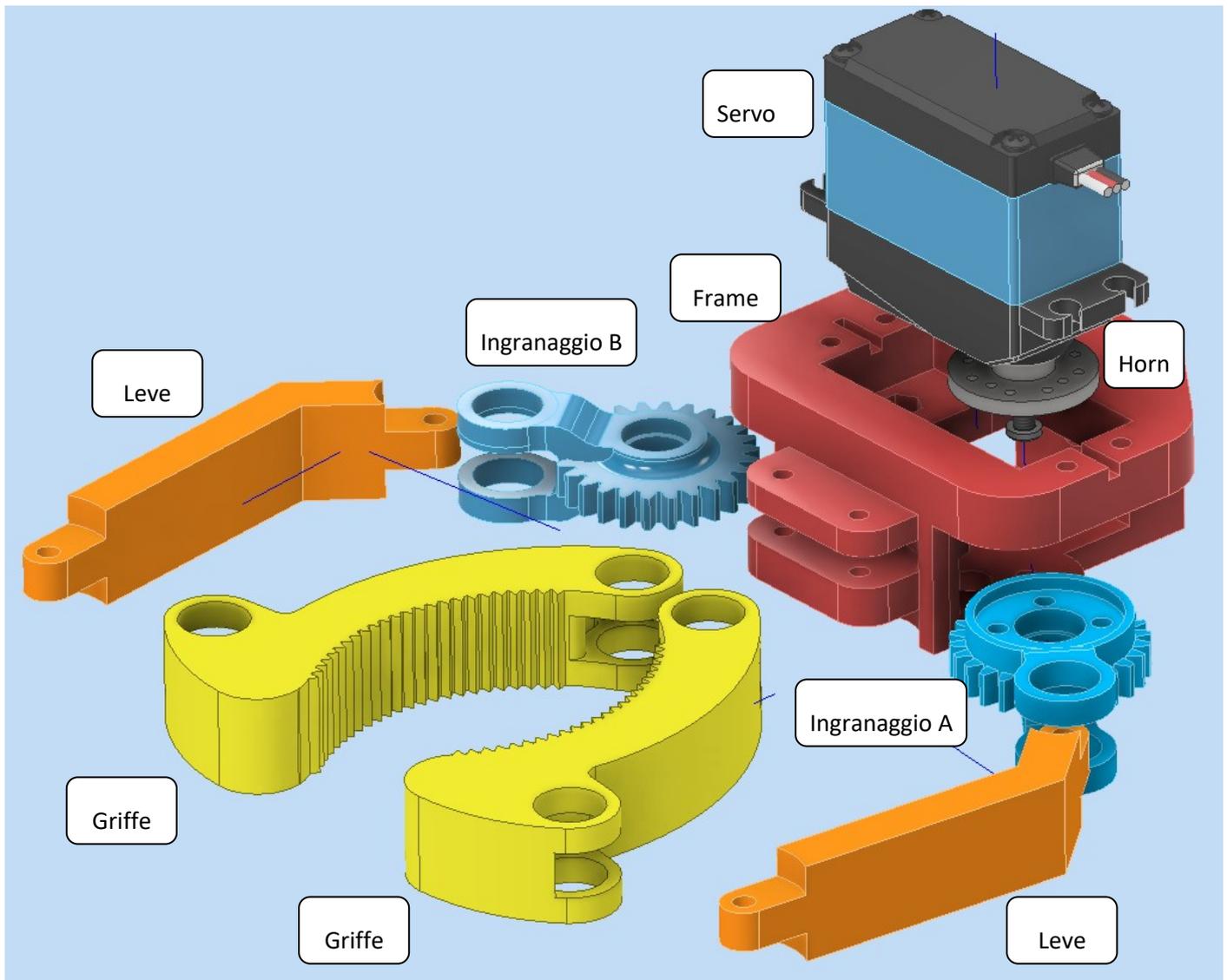


PINZA A INGRANAGGI COMANDATA DA ARDUINO



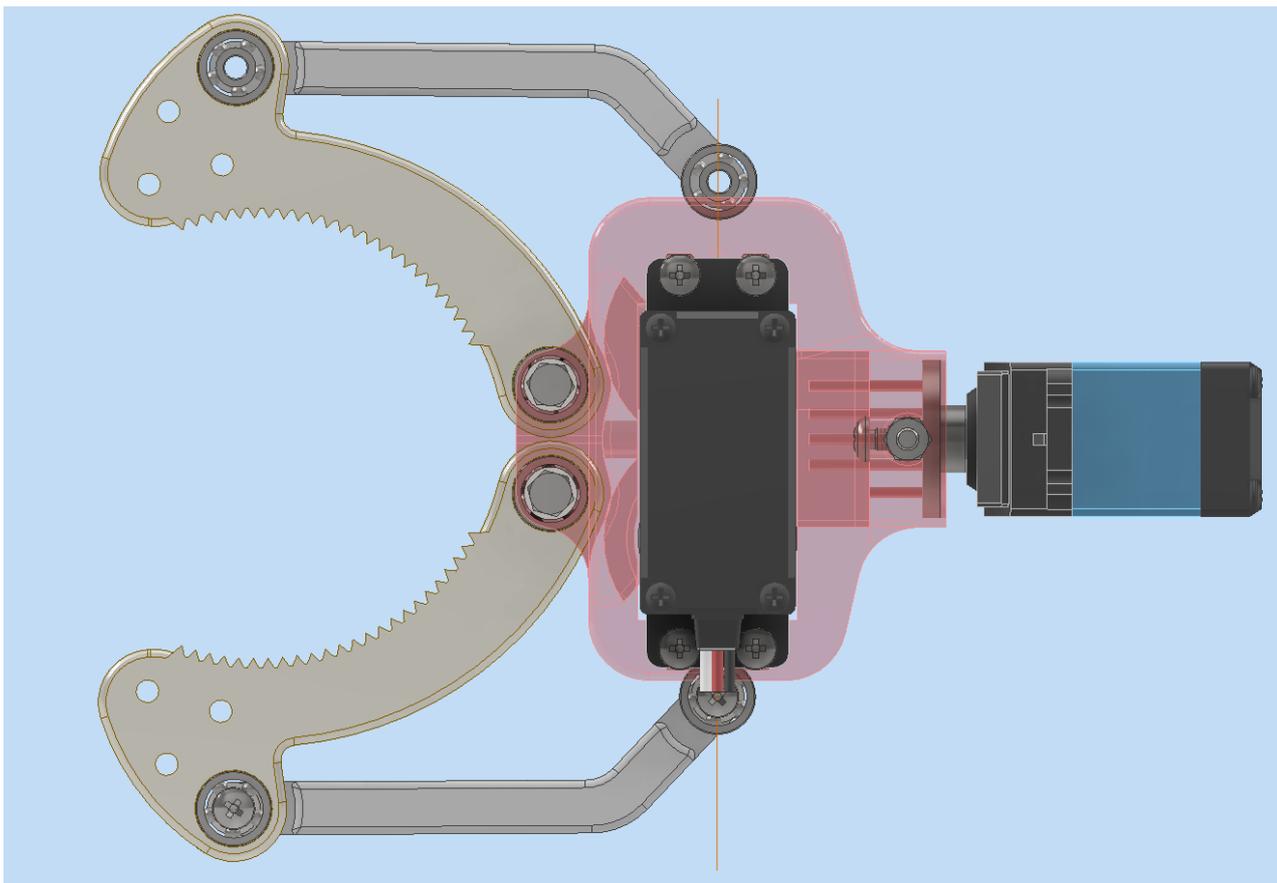
Partendo dal modello in formato STEP disegnare le seguenti parti e poi creare l'assieme della pinza:

1. griffe
2. leve
3. frame
4. coppia di bracci con ingranaggi

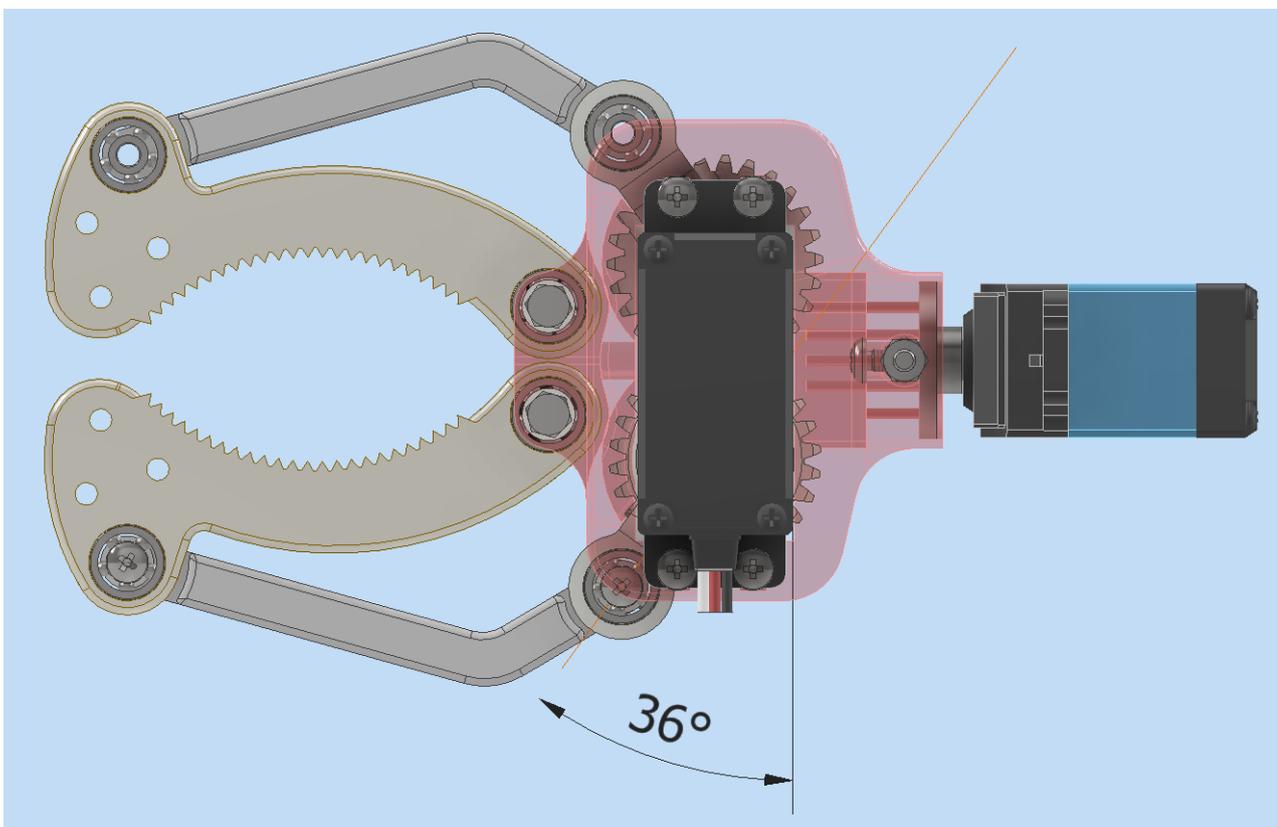
Completare il modello con cuscinetti e bulloni presi dal centro contenuti di Inventor.

PINZA IN CONDIZIONE POSIZIONI TUTTA APERTA E TUTTA CHIUSA

In questa posizione il servo motore si trova all'angolo di 0° (pinza tutta aperta).



In questa posizione il servo motore si trova all'angolo di 36° (pinza tutta CHIUSA).



MODALITA' FUNZIONAMENTO PINZA

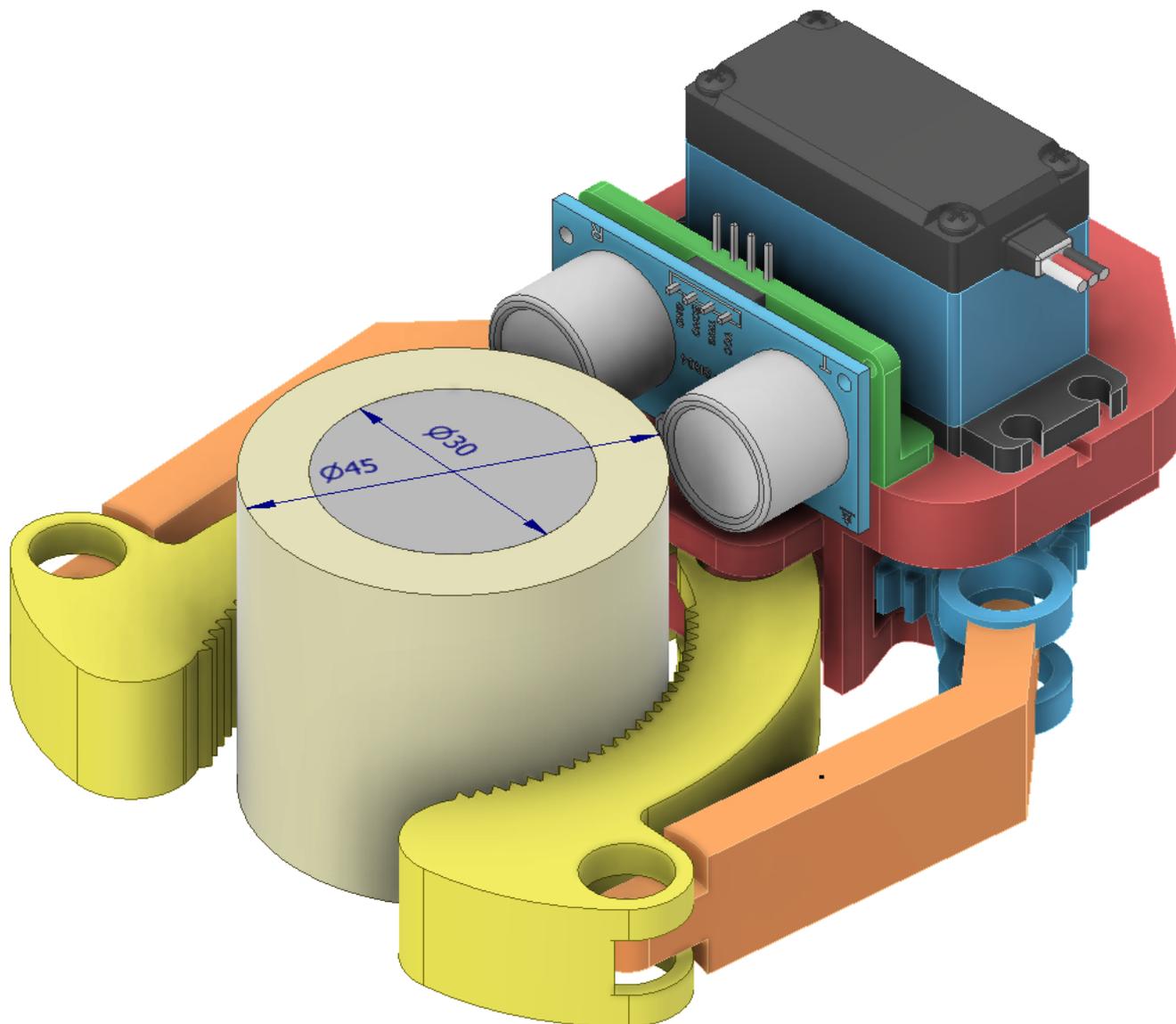
La PINZA è dotata di un sensore ad ultrasuoni in grado di rilevare la distanza dell'oggetto posto davanti.

La PINZA può serrare oggetti di diametro 45mm (grandi) o di diametro 30mm (piccoli).

Sulla base dell'oggetto rilevato si deve impostare l'angolo di chiusura idoneo.

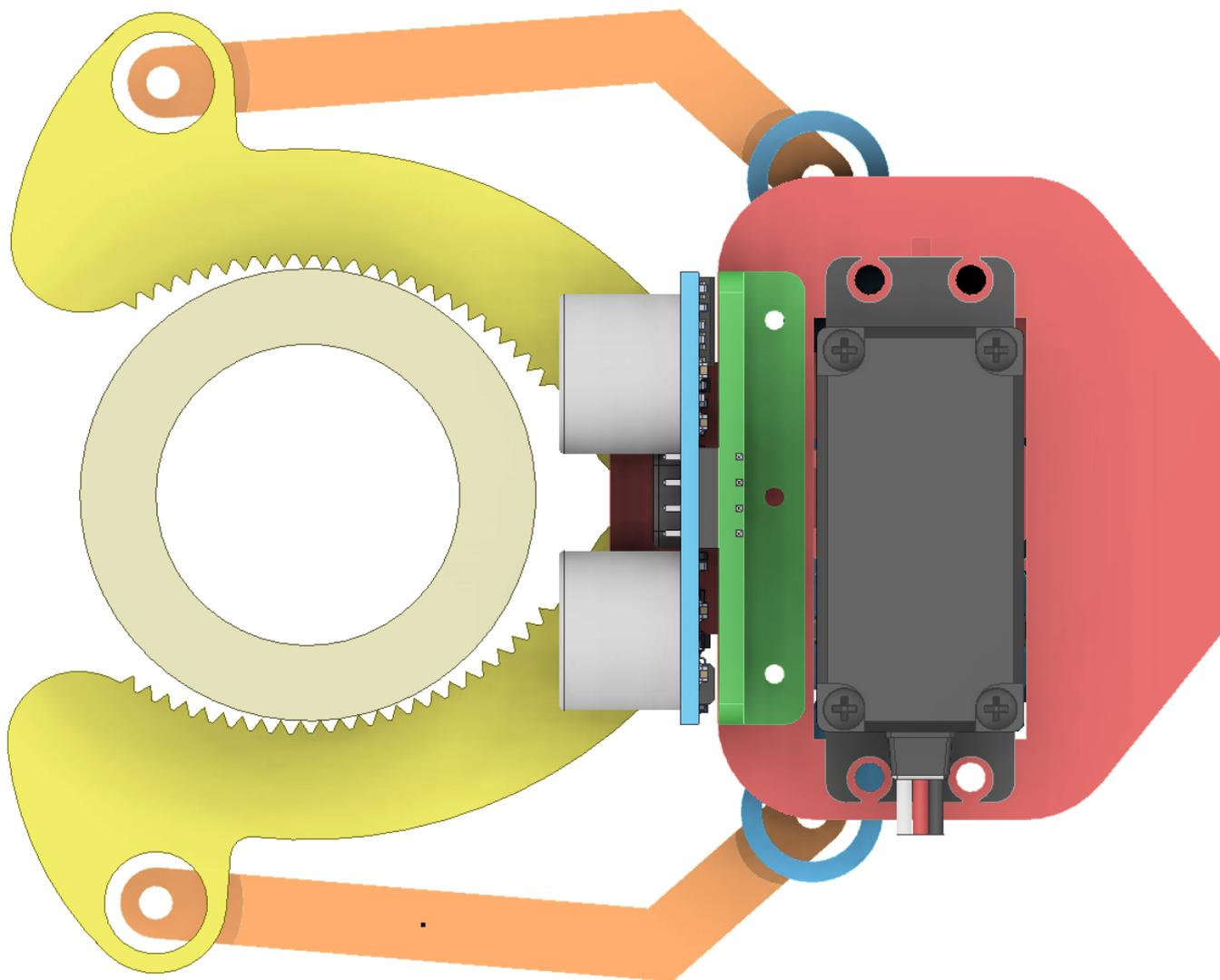
Tramite un "selettore" si può impostare il funzionamento in modalità:

- manuale: un potenziometro regola il grado di apertura della pinza (0-90°)
- automatica: in presenza di pezzo la pinza si chiude automaticamente dell'angolo idoneo a serrare il pezzo



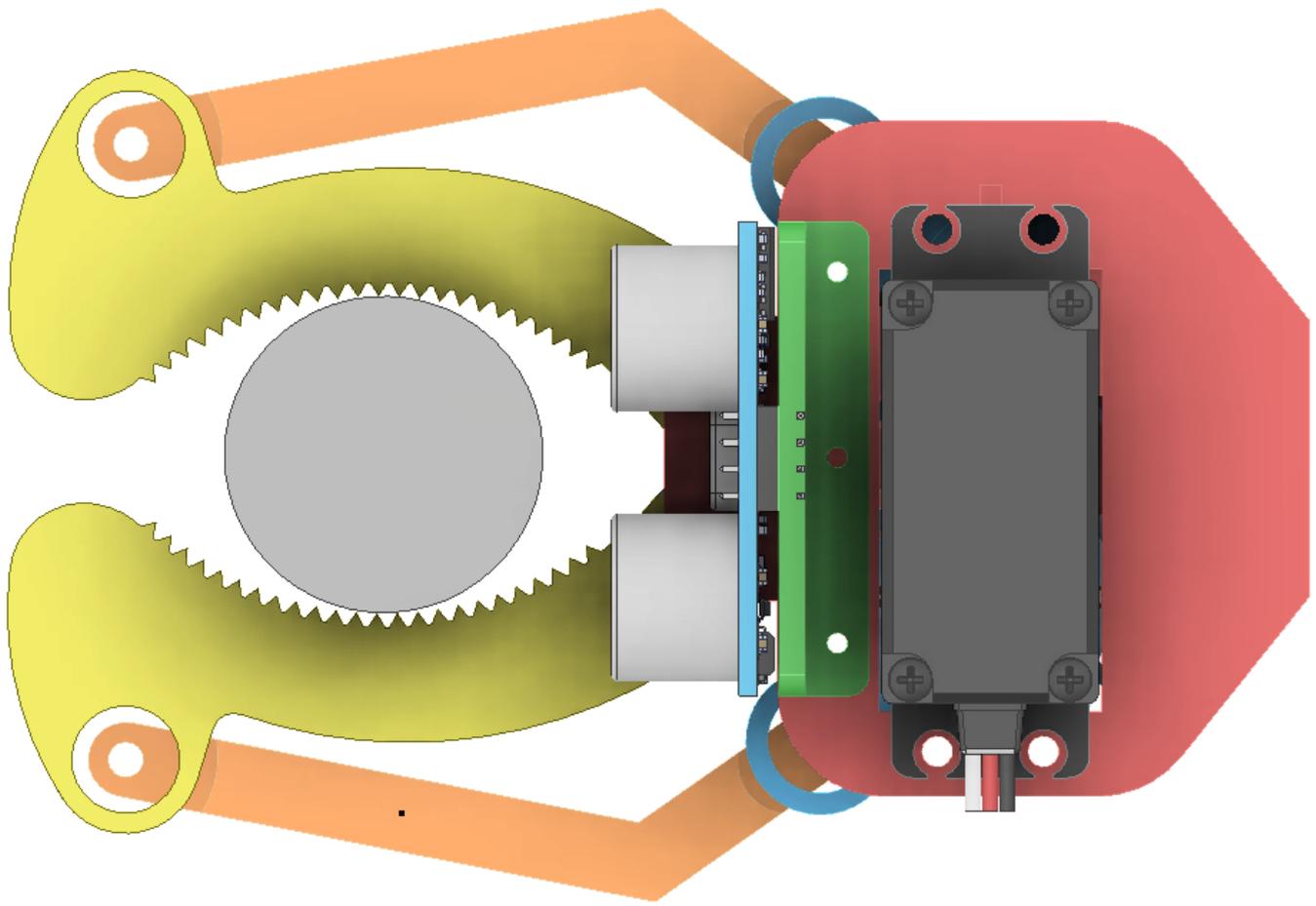
PRESA SU PEZZO GRANDE

Valutare l'angolo di chiusura della pinza e la distanza indicativa dal sensore

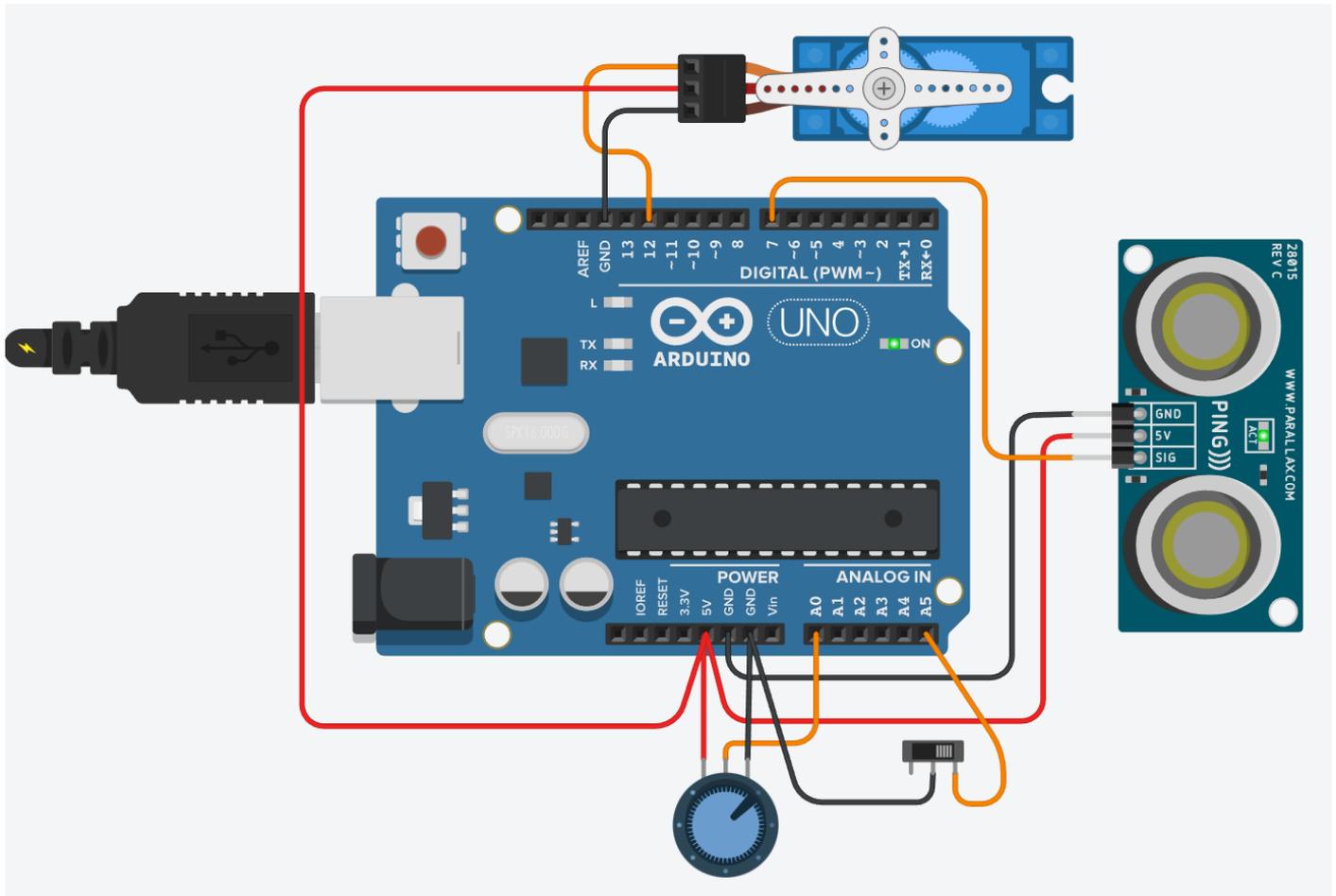


PRESA SU PEZZO PICCOLO

Valutare l'angolo di chiusura della pinza e la distanza indicativa dal sensore



SCHEMA ELETTRICO ARDUINO



Il circuito utilizza i seguenti componenti

1. Un servomotore SG90 a basso consumo collegabile direttamente ad Arduino (0-180°)
2. Un potenziometro da 10K
3. Un selettore
4. Un sensore ad ultrasuoni per Arduino

Il selettore è collegato direttamente ad Arduino (senza una R limitatrice) e necessita quindi della seguente istruzione

`pinMode(pinSelettore, INPUT_PULLUP);` → INPUT_PULLUP abilita l'utilizzo di una resistenza interna di Arduino

Il sensore ad ultrasuoni fornisce la distanza in cm del pezzo posto dinnanzi tramite la funzione

`leggiDistanza(int triggerPin, int echoPin);`

CODICE ARDUINO

```
#include <Servo.h>

// Definizione pin utilizzati
int pinServo=12;
int pinPotenziometro=A0;
int pinSensore=7;
int pinPulsante1=A5;

Servo servoPinza; //servoPinza= nome del servomotore

int angolo = 0;      // angolo servo motore (0-180°)
int potenziometro = 0; // valore potenziometro
int cm = 0;          // distanza misurata dal sensore
int distanza_max_oggetto=10; // distanza sotto la quale la pinza si chiude

void setup()
{
  Serial.begin(9600); // abilito porta seriale
  pinMode(pinSensore, INPUT);
  pinMode(pinPotenziometro, INPUT);
  pinMode(pinServo, OUTPUT);
  pinMode(pinSelettore, INPUT_PULLUP); // NB:INPUT_PULLUP --> evita uso di R in serie al pulsante

  servoPinza.attach(12, 500, 2500); // abilito servo motore
  servoPinza.write(0); // garantisco posizione iniziale 0°
}

void loop()
{
  // Leggo distanza in cm col sensore ultrasuoni
  cm = leggiDistanza(pinSensore, pinSensore);
  // Stampo su seriale distanza
  Serial.print(cm); Serial.println("cm");

  // Se il pulsante non è premuto --> movimento manuale con potenziometro
  if (digitalRead(pinSelettore)== LOW) {
    // Leggo posizione potenziometro (1-1024)
    potenziometro = analogRead(pinPotenziometro);
    // Converto posizione 0-1023 nell'angolo della pinza 0-90°
    angolo = map(potenziometro, 0, 1023, 0, 90);
    // Muovo il servo motore all'angolo calcolato
    servoPinza.write(angolo);
  }
  // Se il pulsante è premuto --> movimento automatico della pinza
  else {
    // Se rilevo presenza pezzo chiudo la pinza
    // presa su oggetto grande
    if (cm<=10) {
      // chiudo la pinza (si potrebbe regolare angolo in base alla distanza->dimensione pezzo)
      servoPinza.write(60);
    }
    // presa su oggetto piccolo
    else if (cm>10 && cm<=15) {
      // chiudo la pinza (si potrebbe regolare angolo in base alla distanza->dimensione pezzo)
      servoPinza.write(90);
    }
  }
  else {
    servoPinza.write(0); // posizione di riposo tutta aperta
  }
}
```

```
}  
  
delay(100); // pausa 100 millisecond(s)  
}  
  
// Torna distanza in cm letta con sensore ultrasuoni  
long leggiDistanza(int triggerPin, int echoPin)  
{  
  int distance;  
  pinMode(triggerPin, OUTPUT); // Clear the trigger  
  digitalWrite(triggerPin, LOW);  
  delayMicroseconds(2);  
  // Sets the trigger pin to HIGH state for 10 microseconds  
  digitalWrite(triggerPin, HIGH);  
  delayMicroseconds(10);  
  digitalWrite(triggerPin, LOW);  
  pinMode(echoPin, INPUT);  
  // Reads the echo pin, and returns the sound wave travel time in microseconds  
  distance = 0.01723 * pulseIn(echoPin, HIGH);  
  return distance;  
}
```

Utilizzare il modulo "ingranaggi" di Inventor per creare l'ingranaggio con interasse 26.25mm, modulo 1 e spessore 5mm.

Generatore componenti degli ingranaggi cilindrici

Progettazione Calcolo

Comuni

Guida progettazione: Modulo

Angolo di pressione: 20,000 gr

Angolo d'elica: 0,0000 gr

Rapporto di trasmissione desiderato: 1 su

Guida correzioni unità: Utente

Modulo: 1,000 mm

Interasse: 26,25 mm

Correzione unità totale: 0,2588 su

Ingranaggio 1

Componente: Faccia cilindrica

Numero di denti: 26 su

Larghezza faccia: 5 mm

Ingranaggio 2

Componente: Faccia cilindrica

Numero di denti: 26 su

Larghezza faccia: 5 mm

11:42:48 Progettazione: Ingranaggio 1: Correzione unità (x) è inferiore a Correzione unità senza rastremazione (x₂)

11:42:48 Progettazione: I numeri dei denti sono commensurabili. Vengono eseguite mesh degli stessi denti piuttosto r

11:42:48 Progettazione: Ingranaggio 2: Correzione unità (x) è inferiore a Correzione unità senza rastremazione (x₂)

11:42:48 Calcolo: Il calcolo indica un errore di progettazione.

Calcola OK Annulla

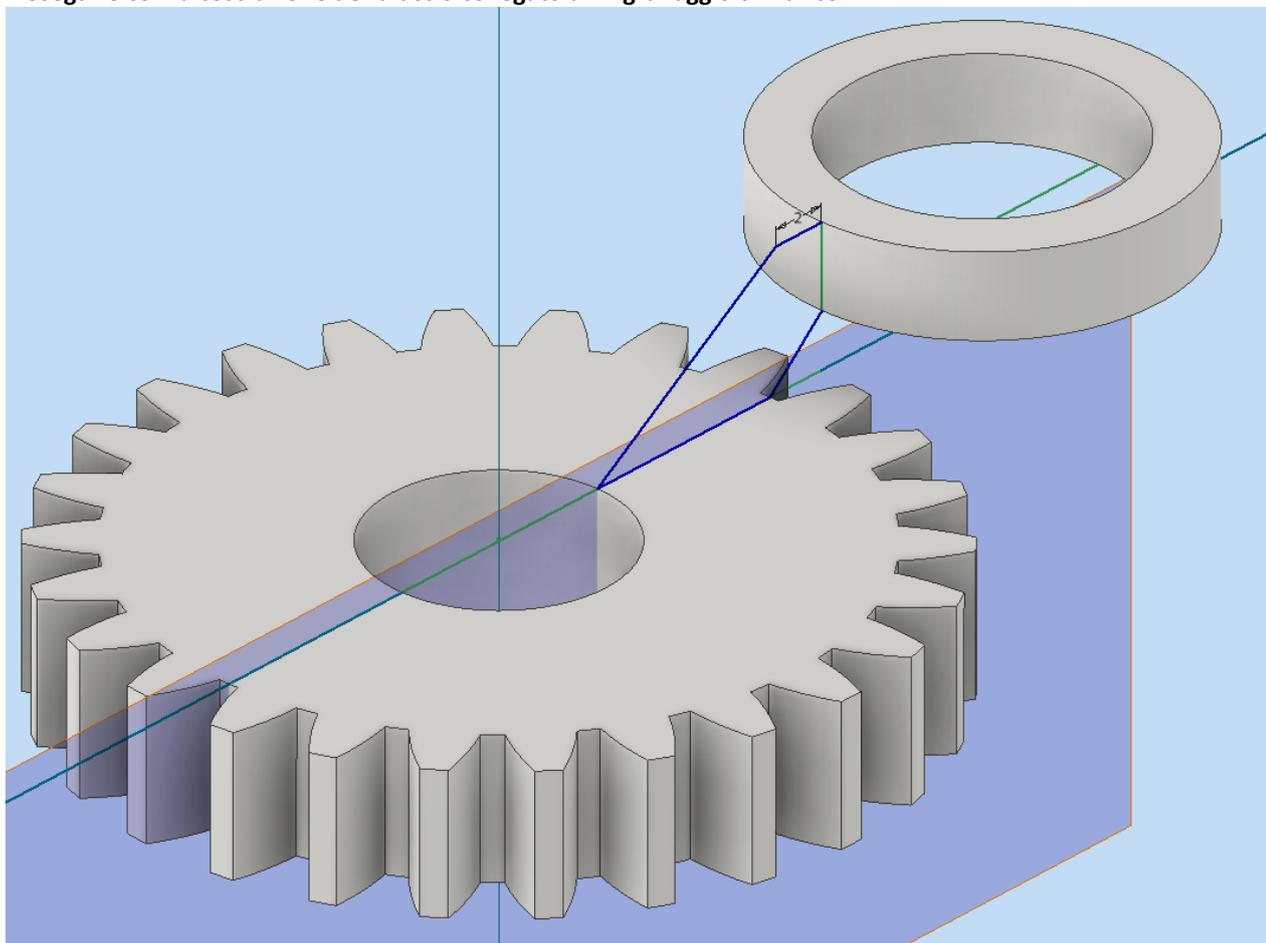
Tipo di input: Rapporto di trasmissione Numero di denti

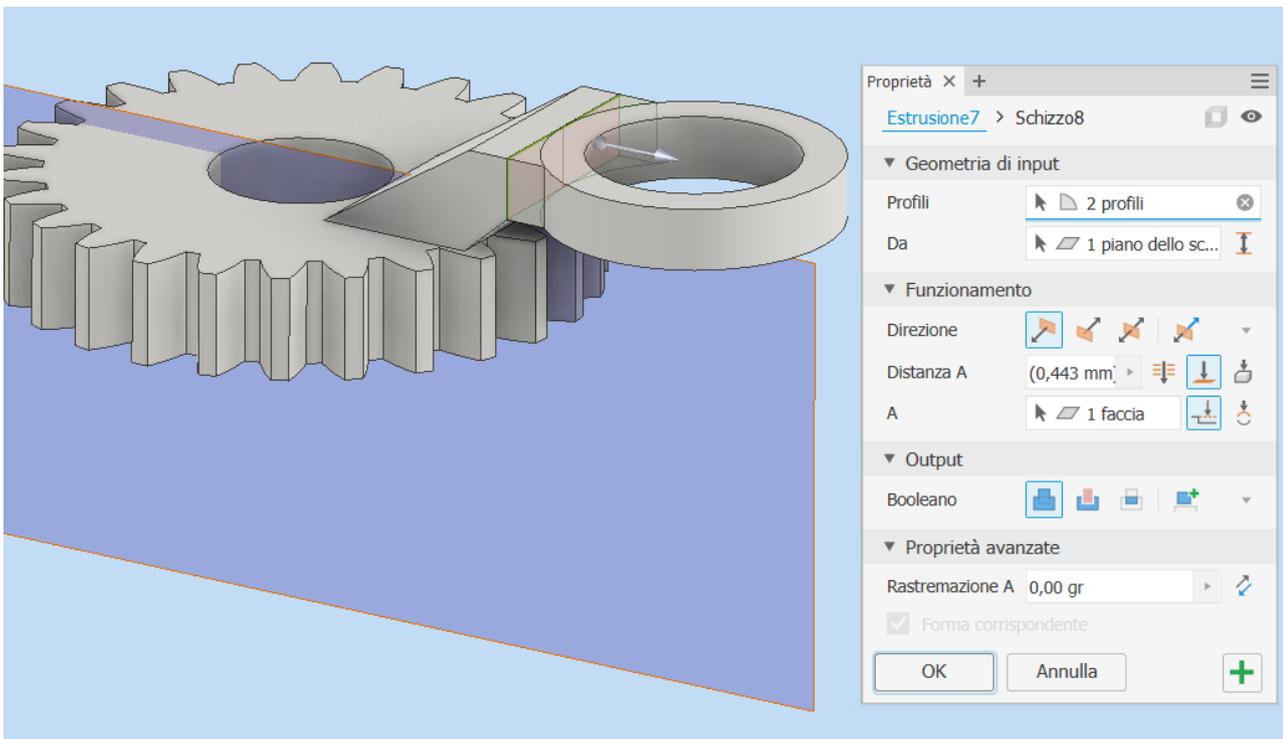
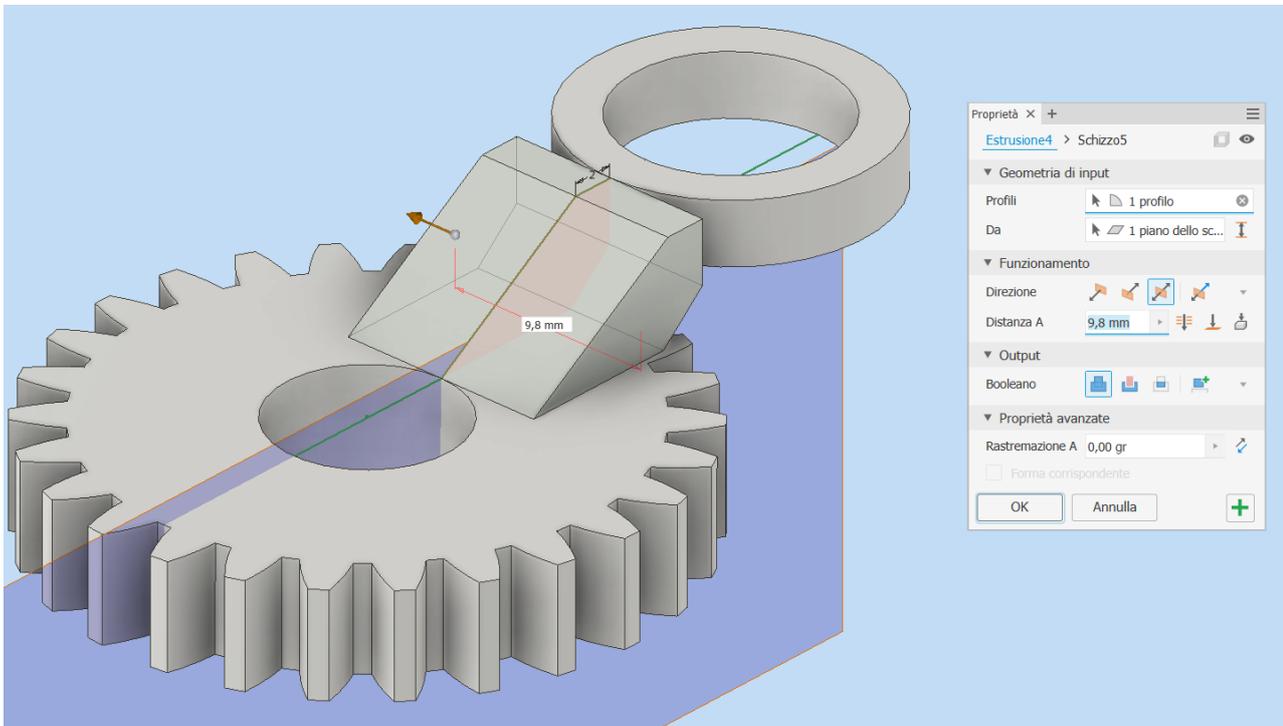
Tipo di dimensione: Modulo Modulo inglese

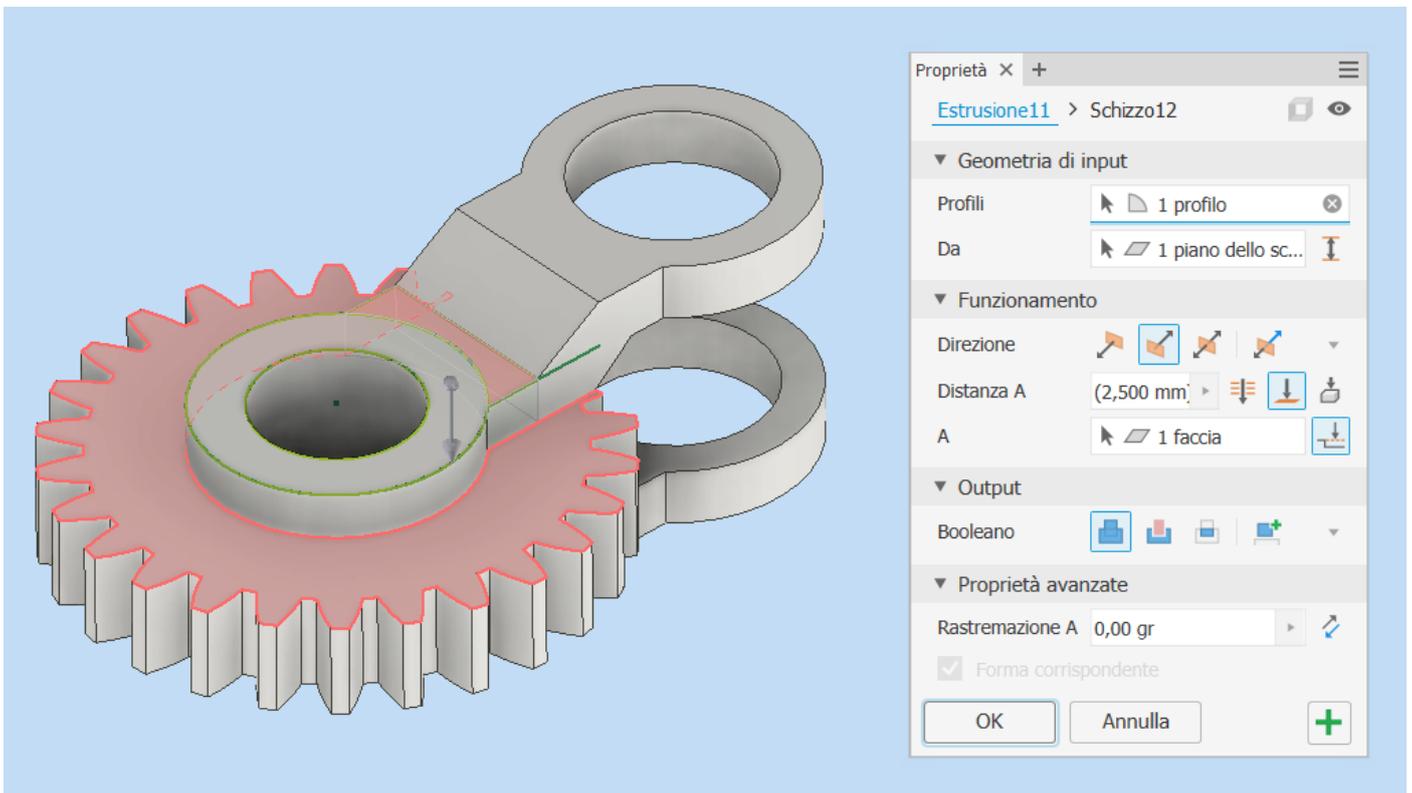
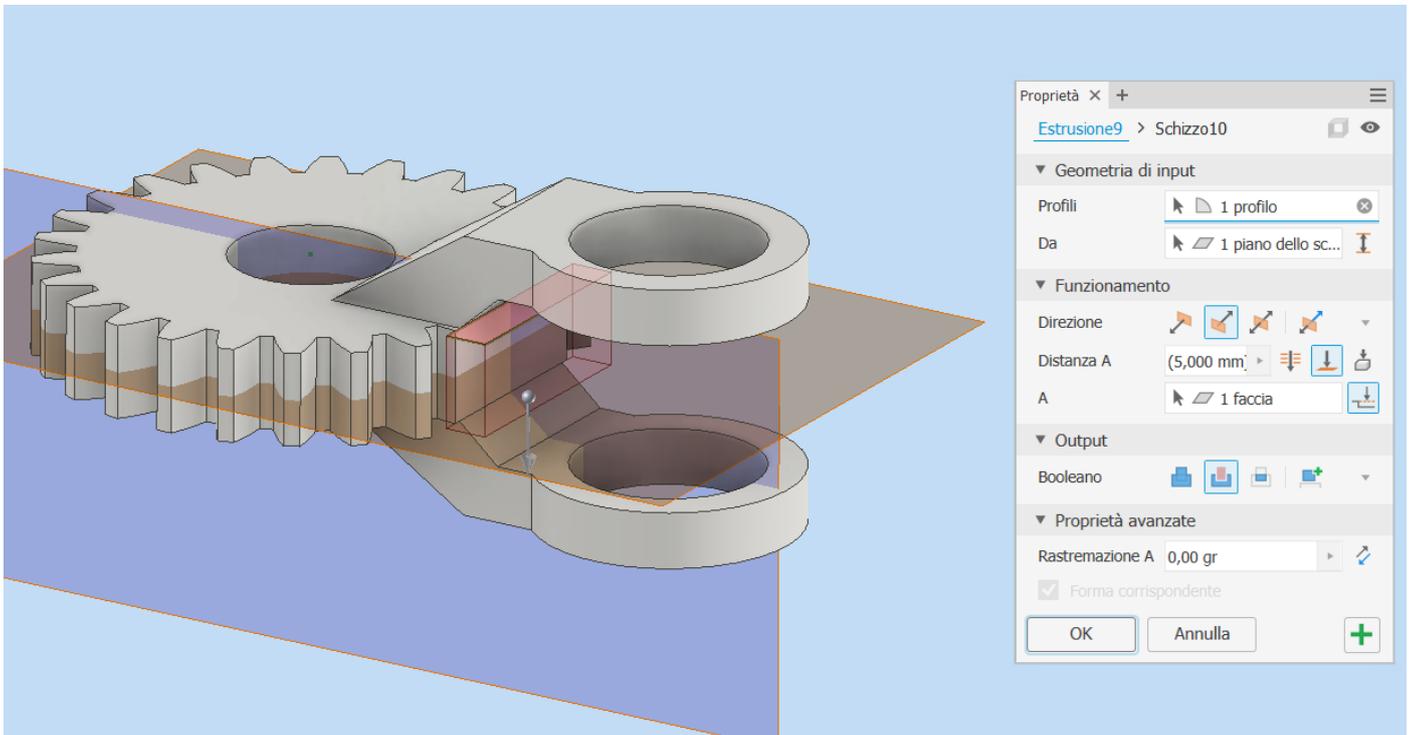
Raggiungimento dell'interasse: Correzione dente Angolo d'elica

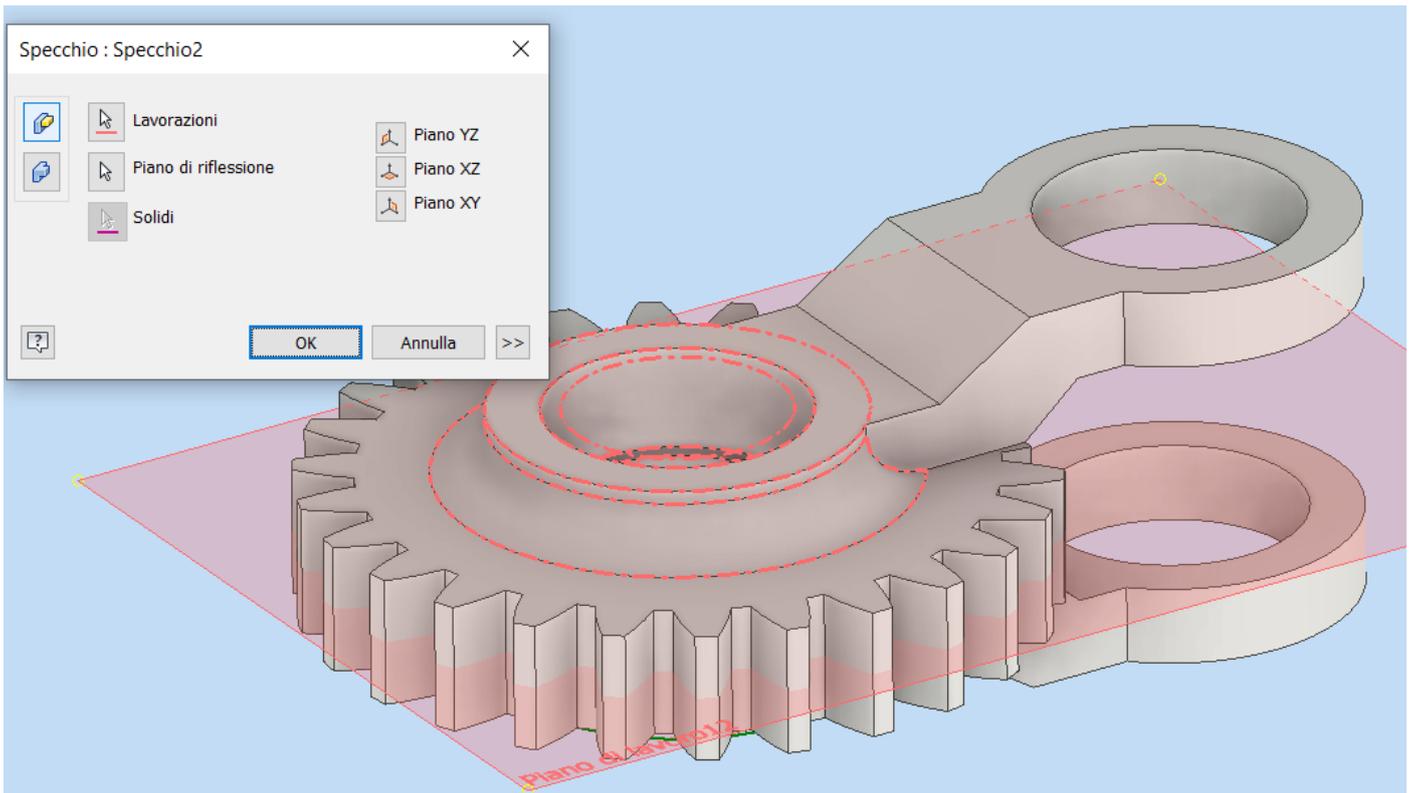
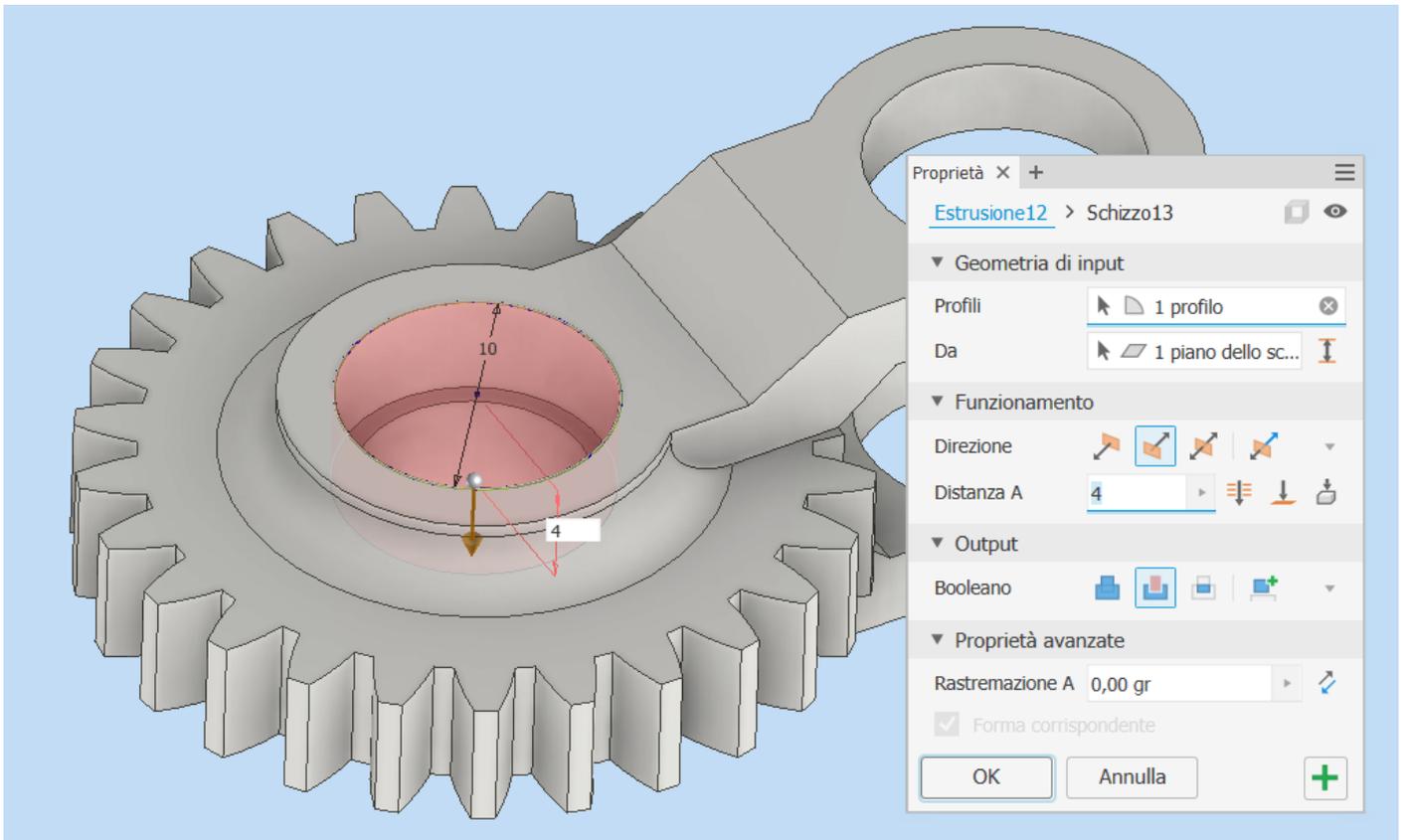
Dimensioni dente unità	Ingranaggio 1	Ingranaggio 2
Aggiunta	a* 1,0000 su	1,0000 su
Gioco	c* 0,2500 su	0,2500 su
Raccordo di fondo	r _f * 0,3500 su	0,3500 su

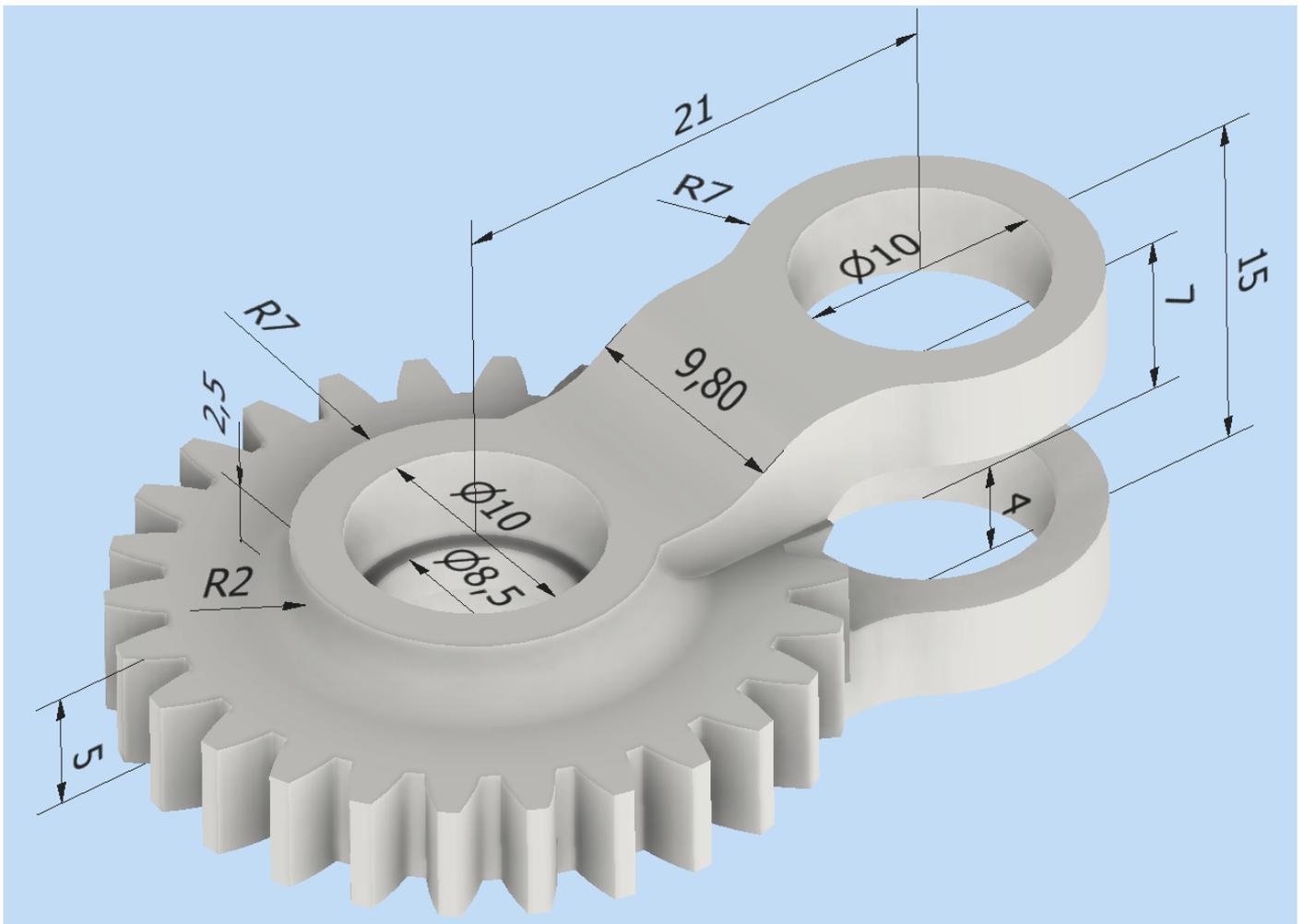
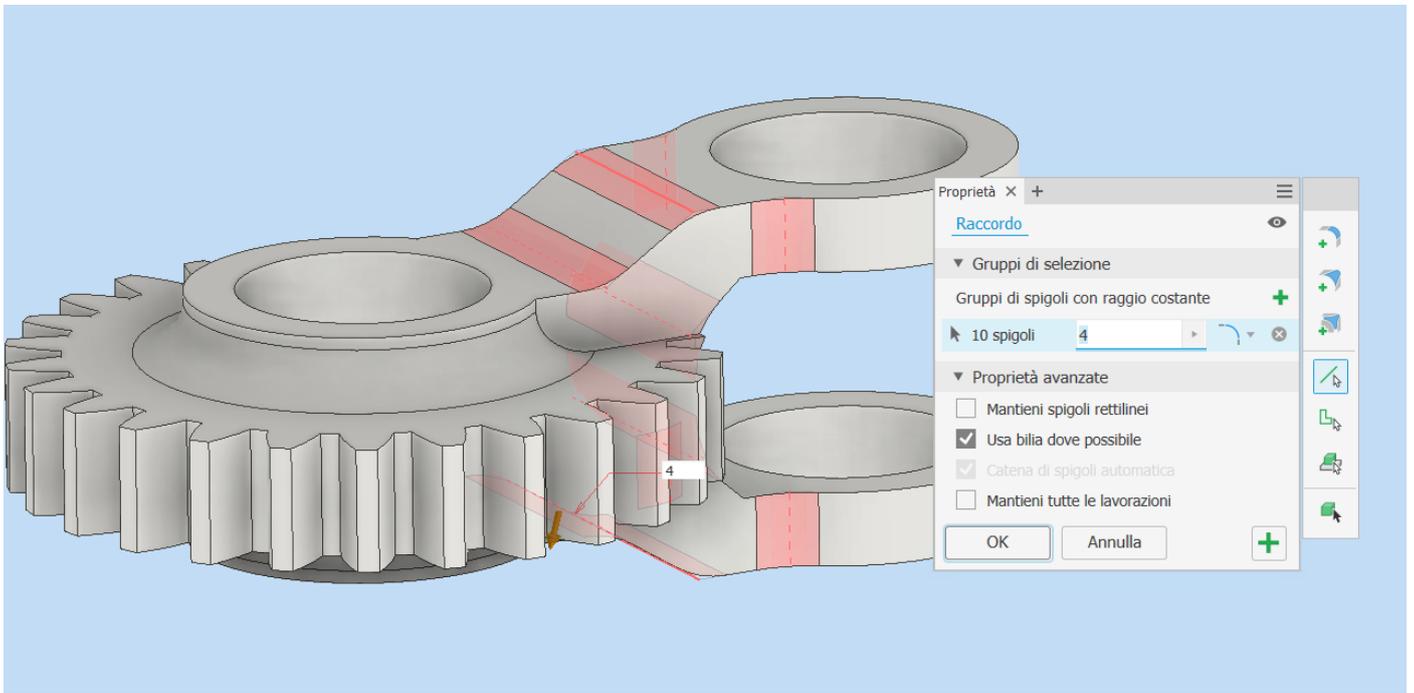
Proseguire con la costruzione del braccio collegato all'ingranaggio cilindrico1





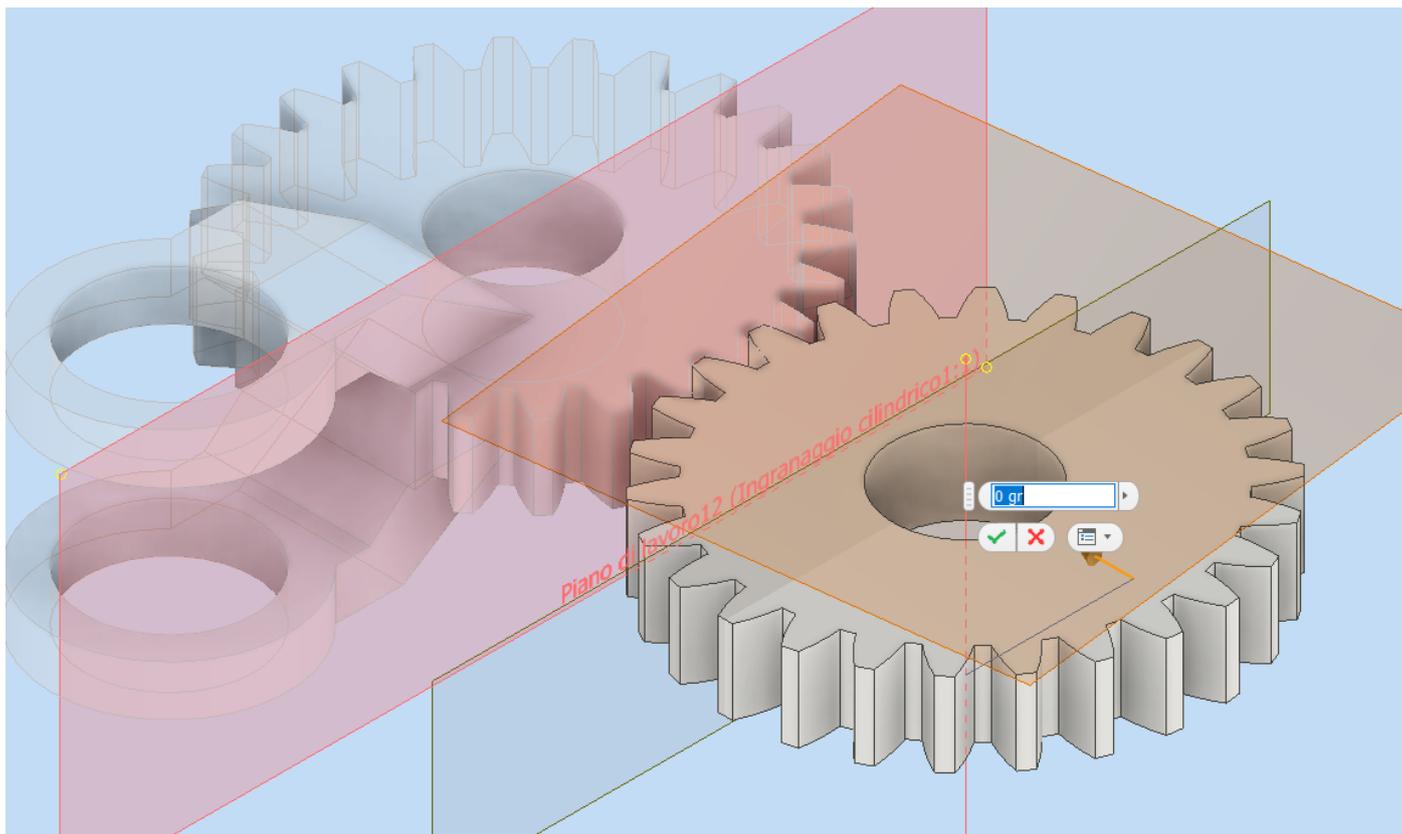






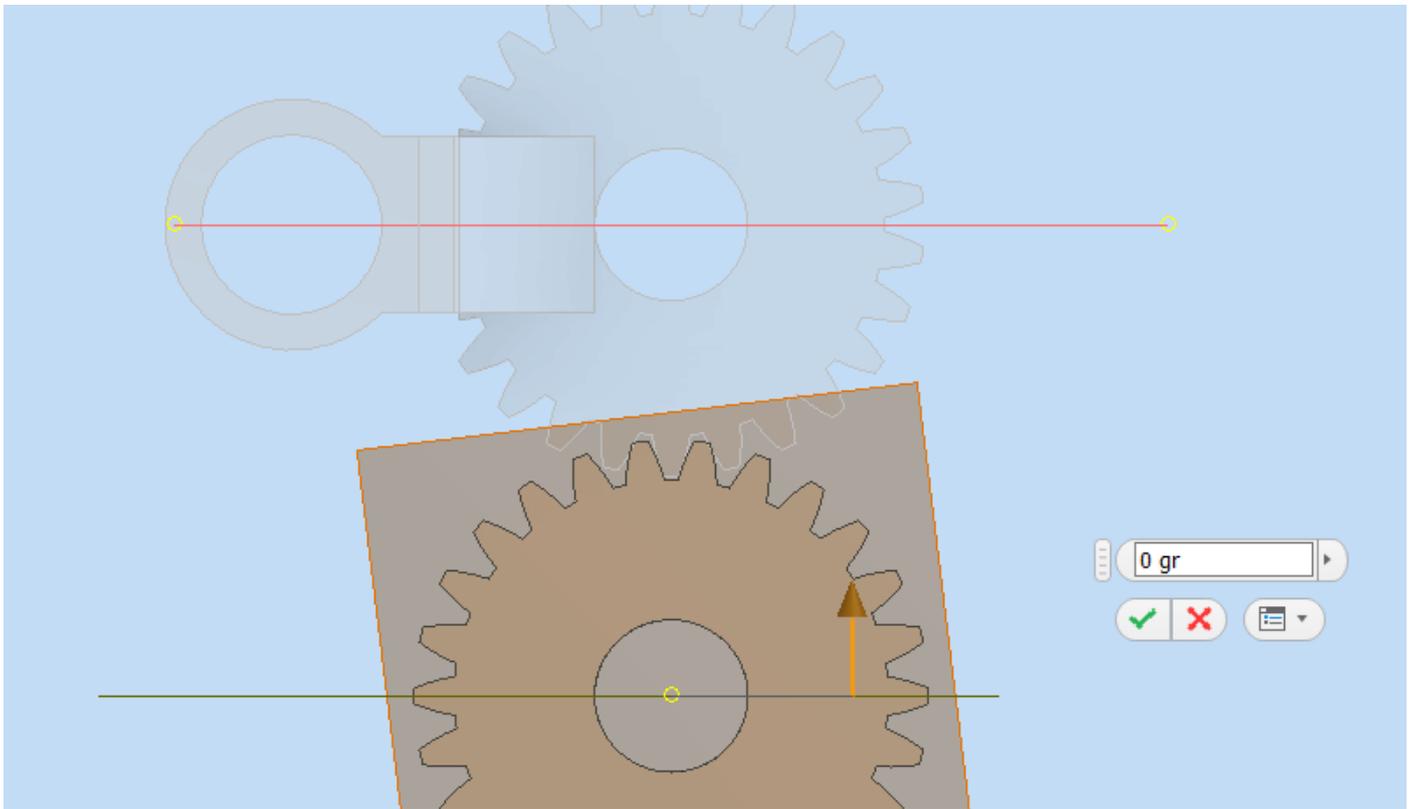
Proseguire con l'ingranaggio 2.

Prestare attenzione a costruire il piano di lavoro che deve essere // a quello dell'ingranaggio 1.

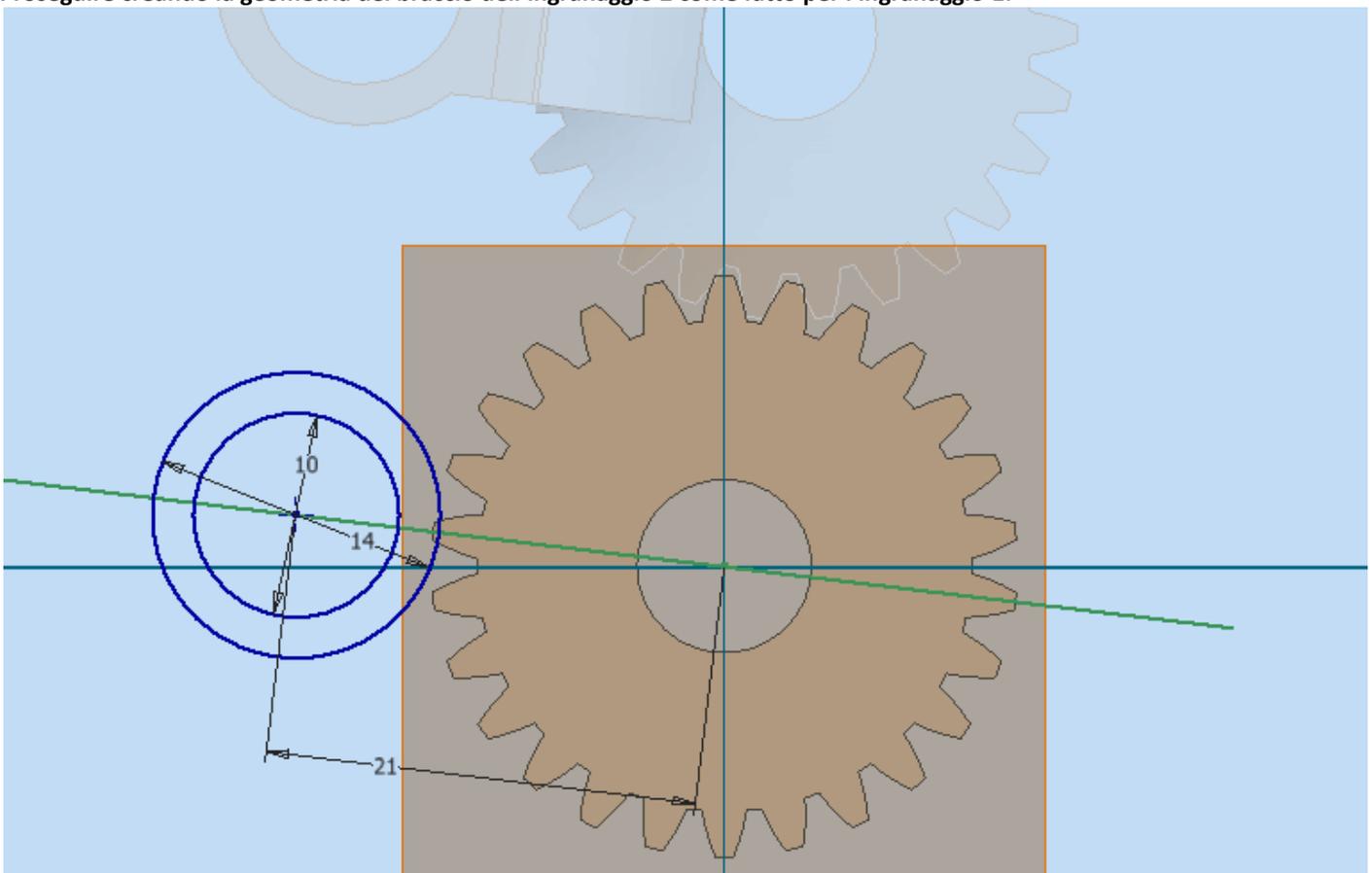


Rendere visibile il piano di simmetria dell'ingranaggio 1.

Nell'ingranaggio 2 creare il piano parallelo al precedente e passante per l'asse del foro.

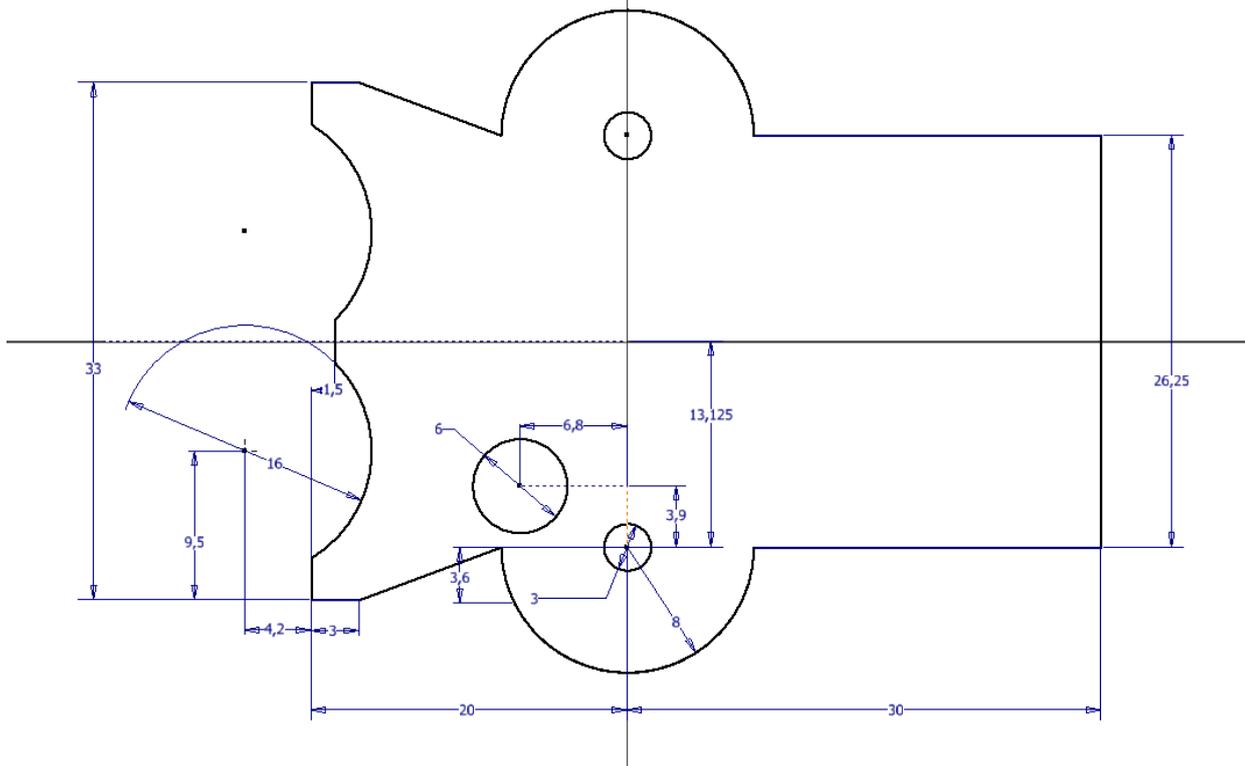


Proseguire creando la geometria del braccio dell'ingranaggio 2 come fatto per l'ingranaggio 1.

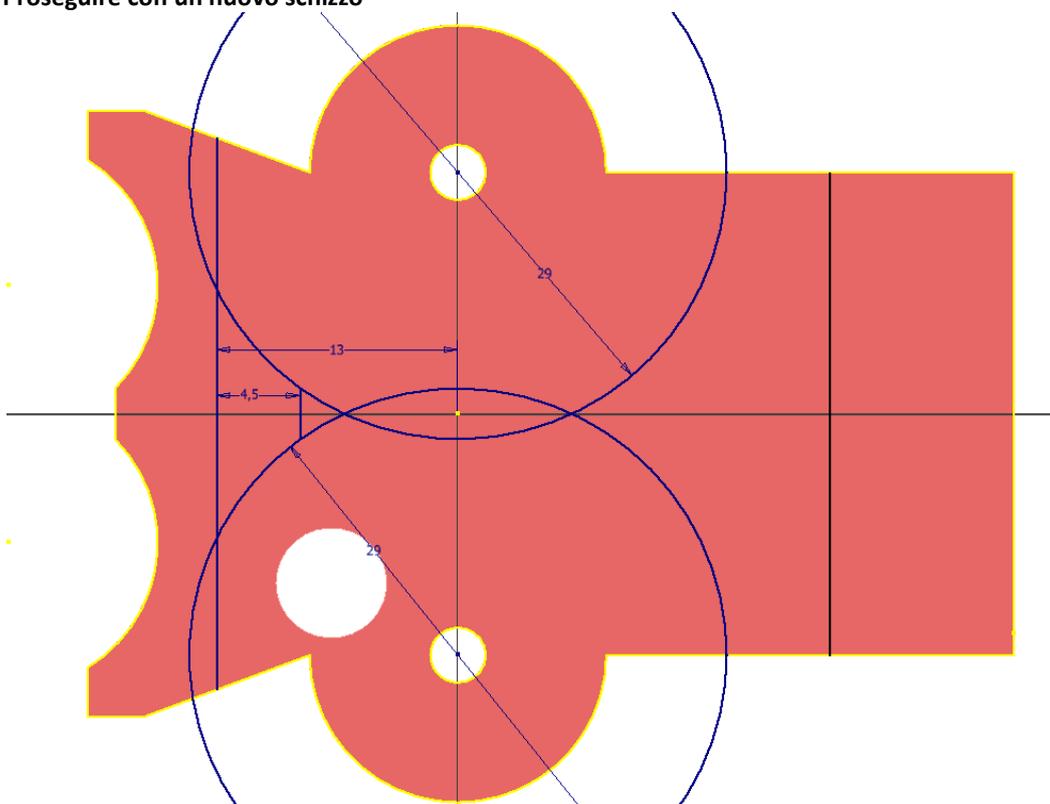


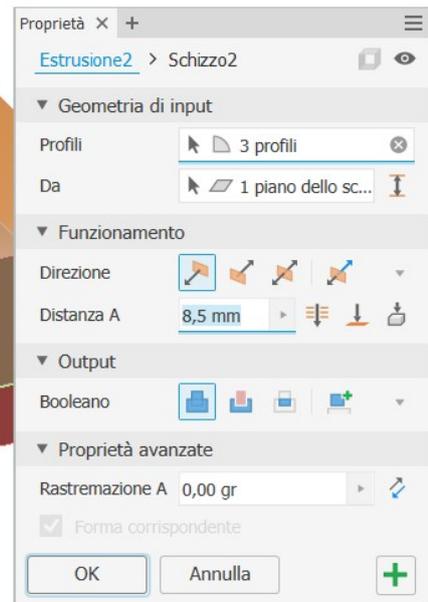
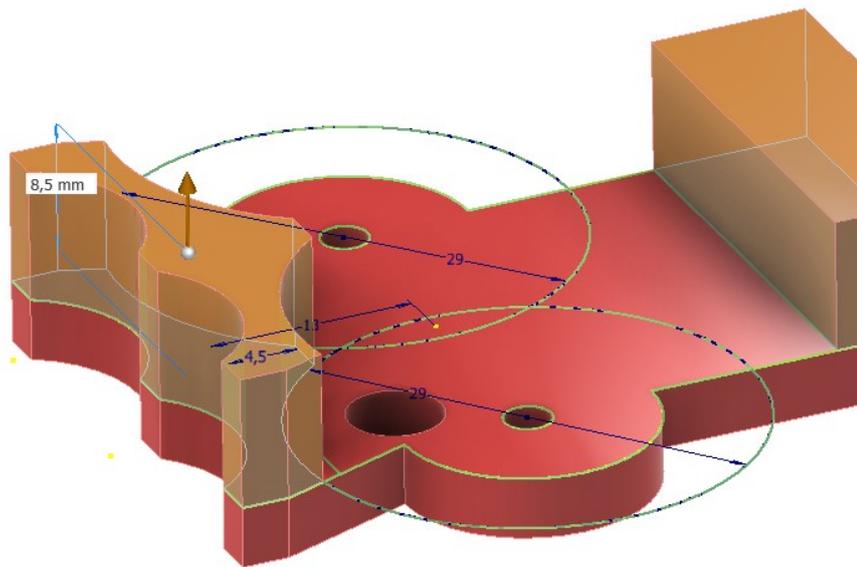
FRAME PINZA

Partire creando uno schizzo con l'interasse dell'ingranaggio ed estrarre di 4mm

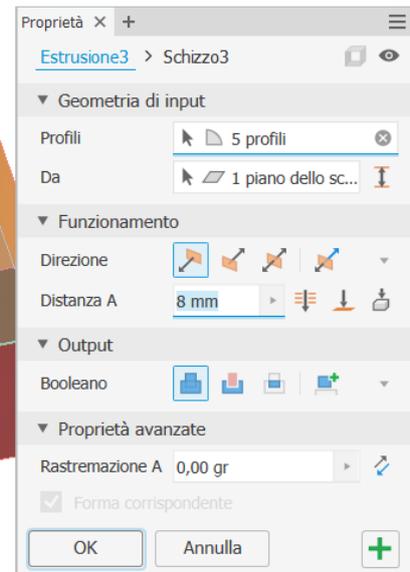
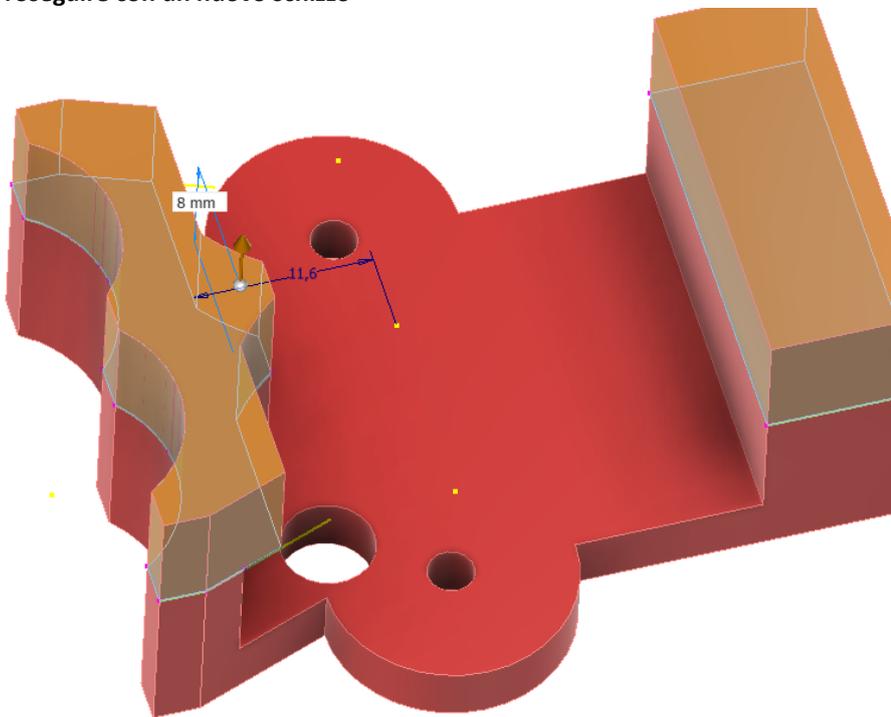


Proseguire con un nuovo schizzo

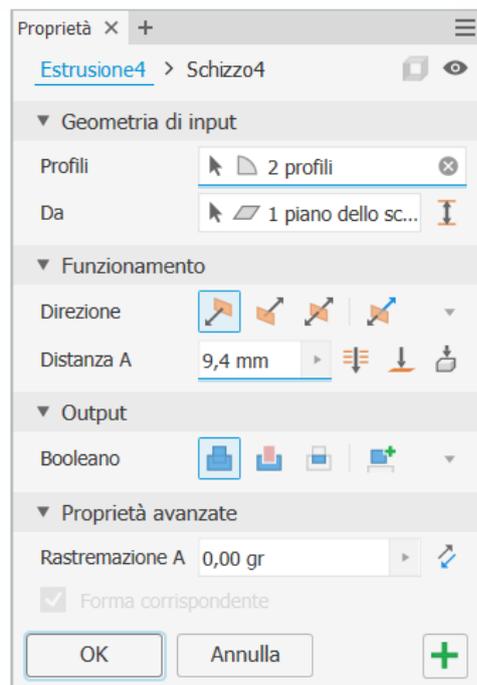
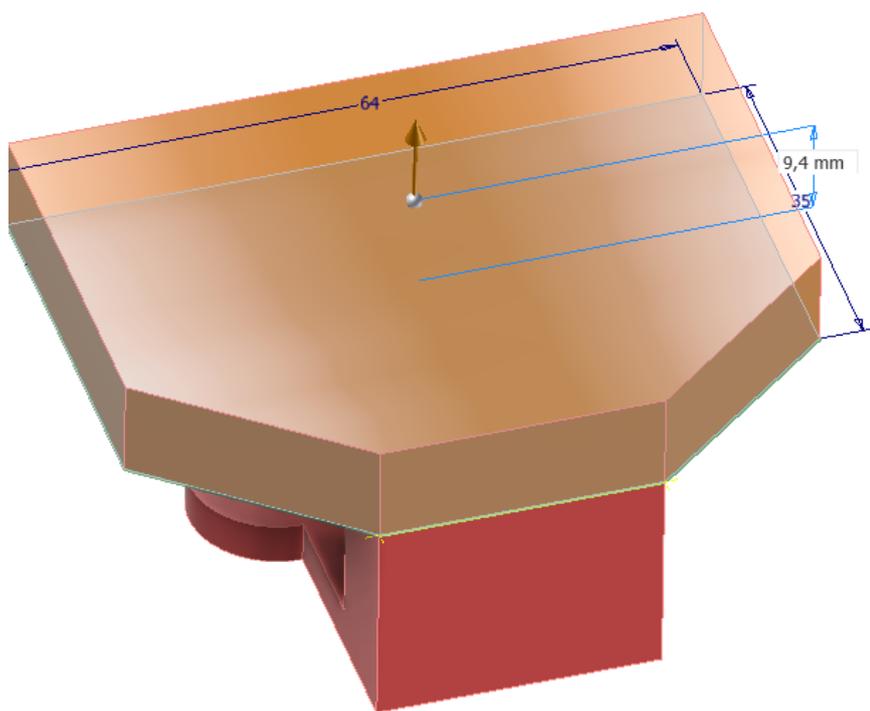




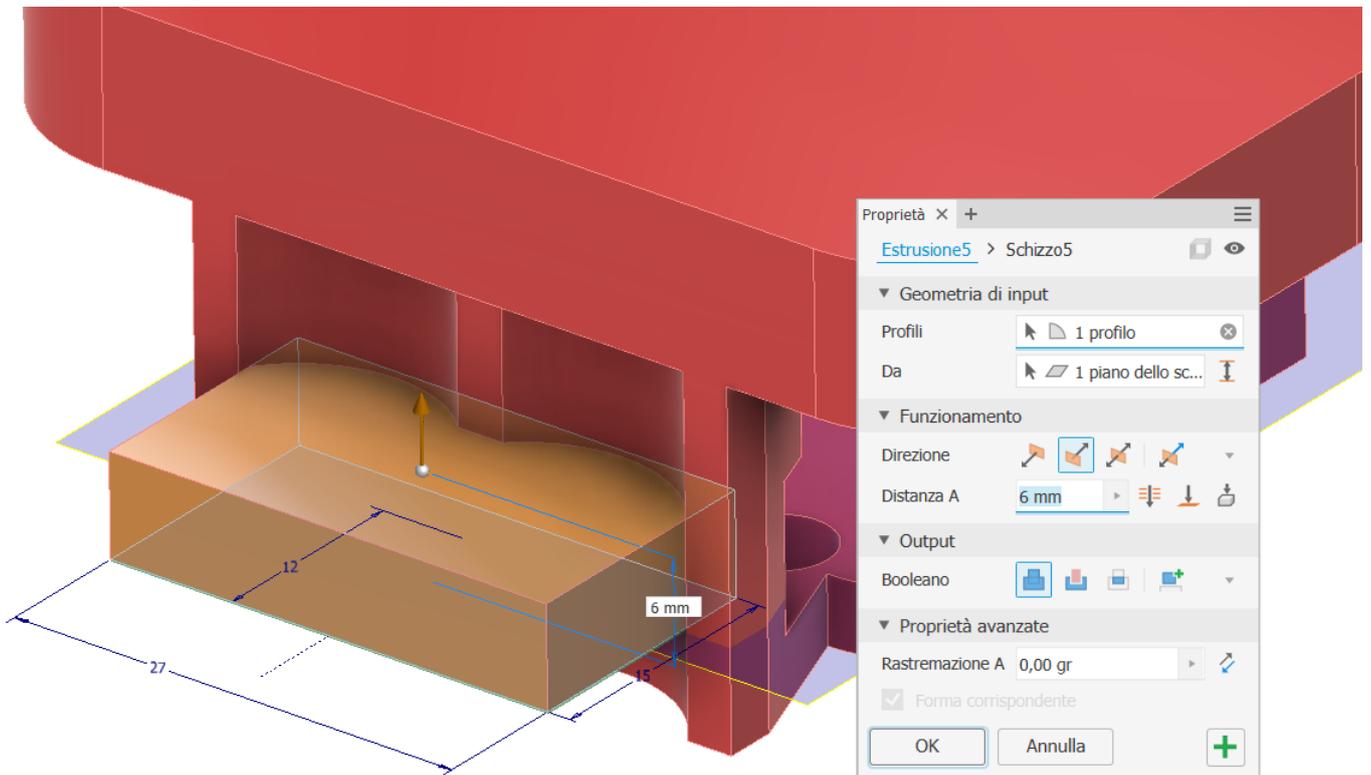
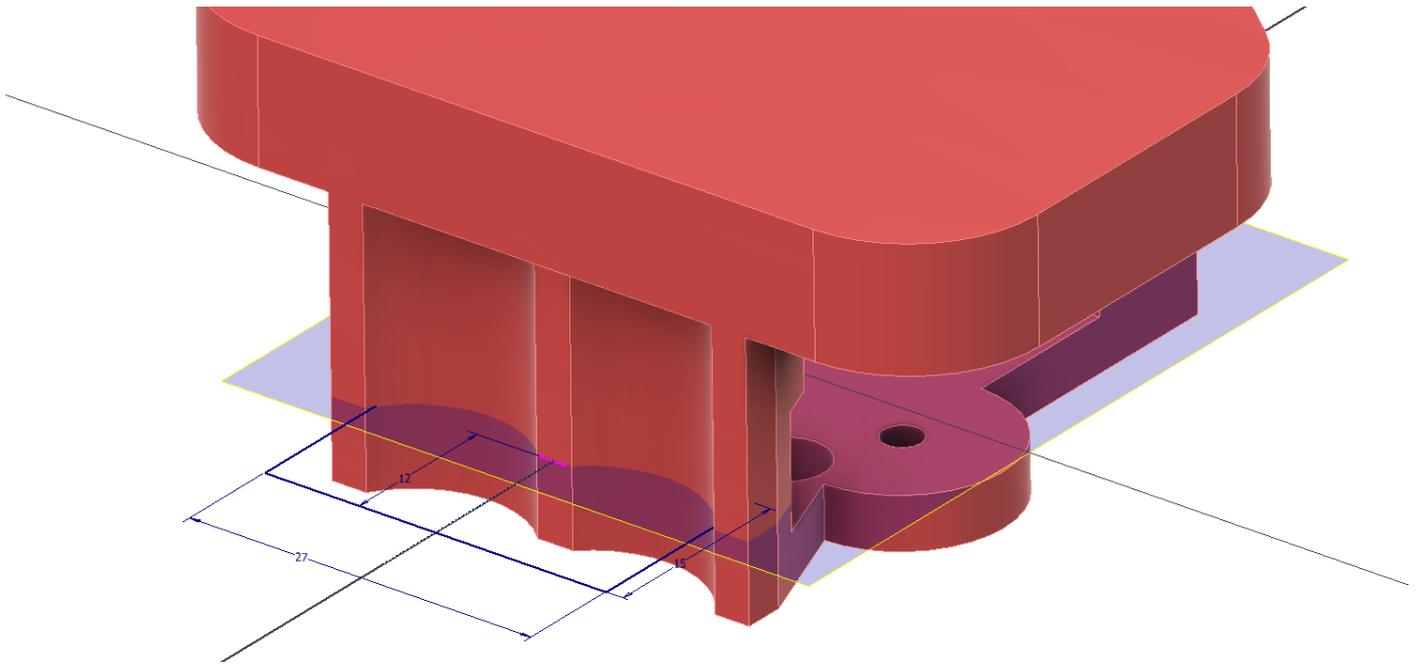
Proseguire con un nuovo schizzo



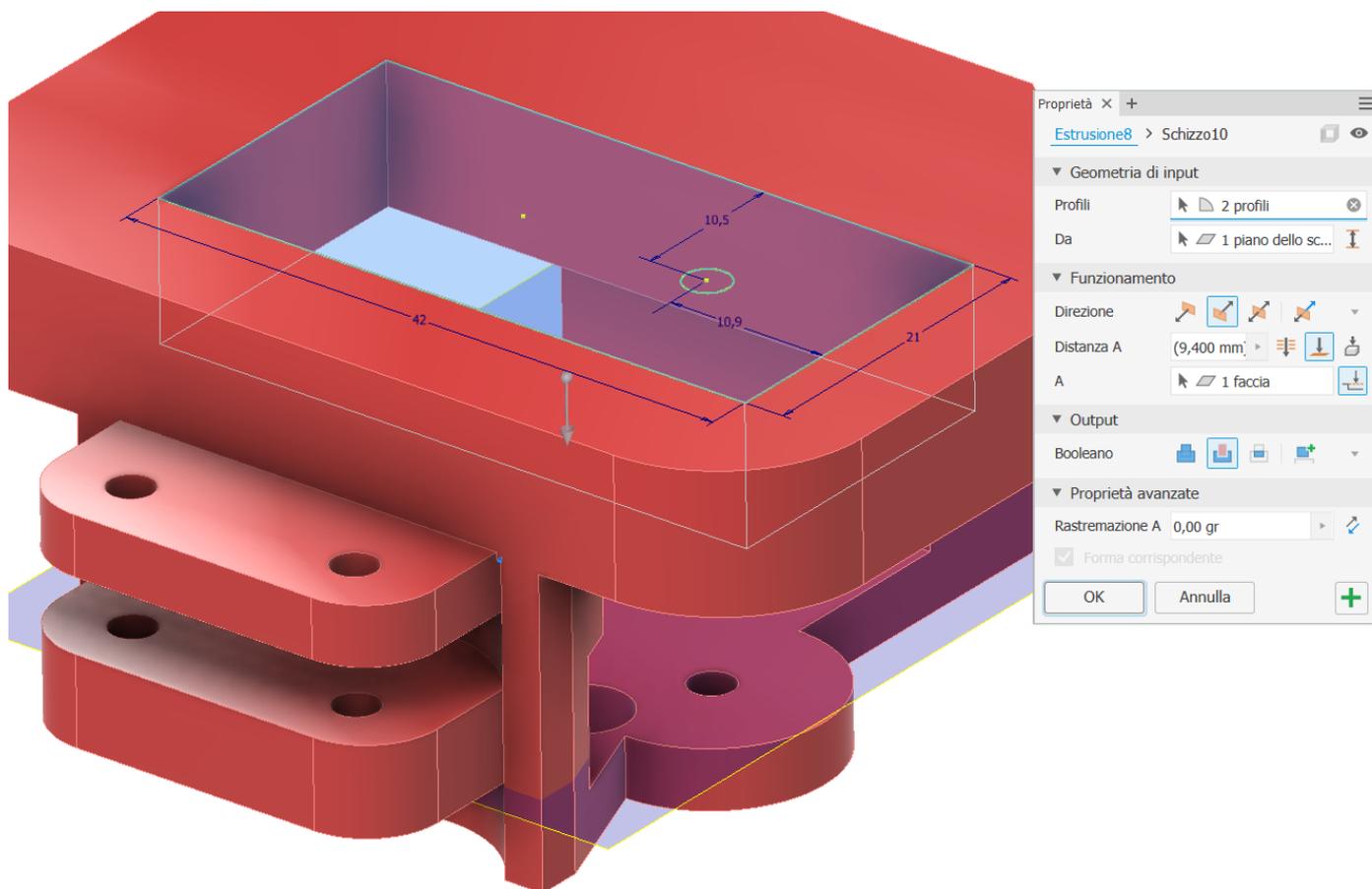
Proseguire con un nuovo schizzo



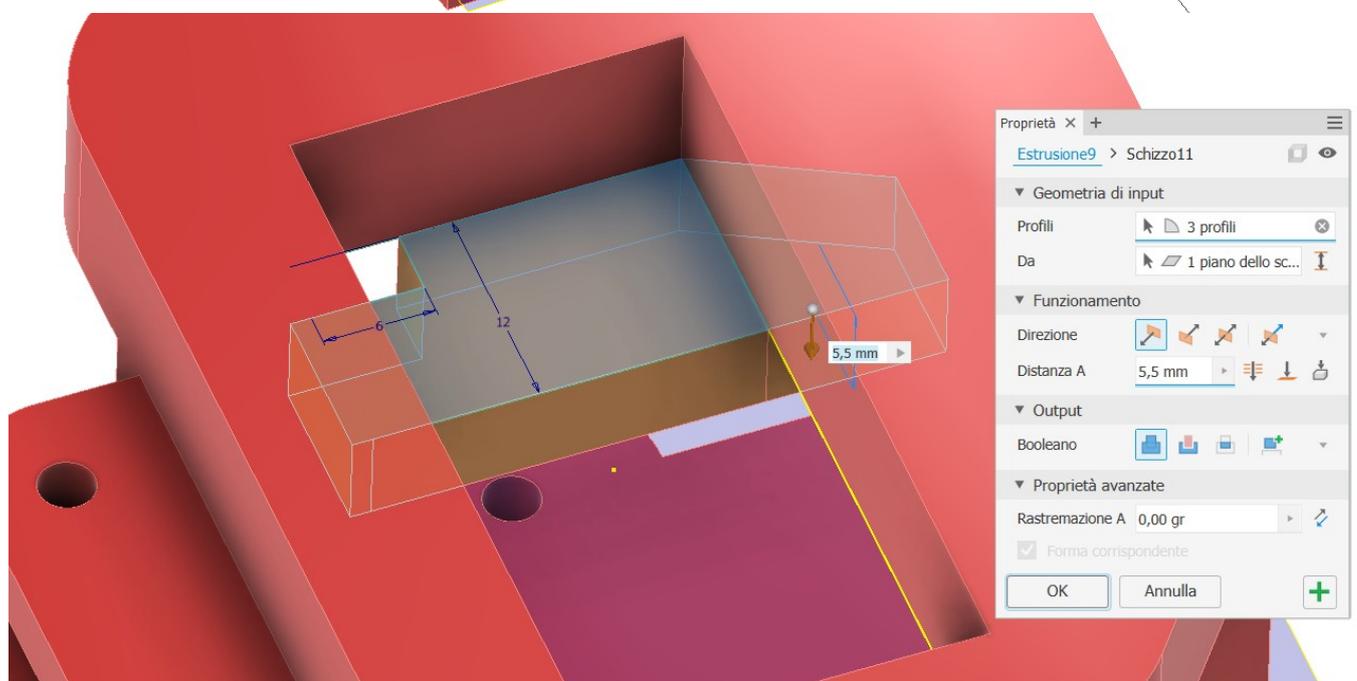
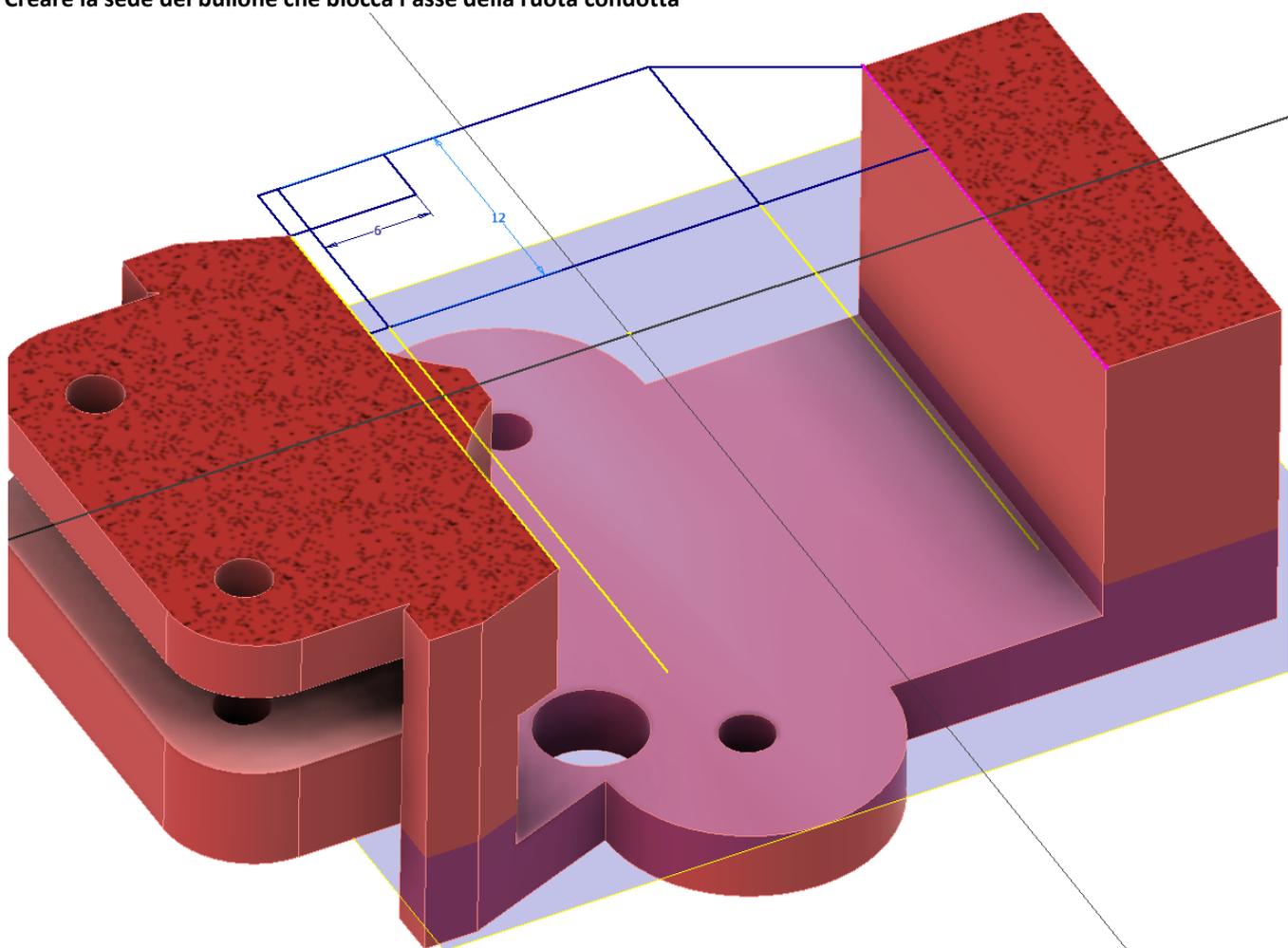
Creare un piano di lavoro alla quota di 6mm e proseguire con un nuovo schizzo.

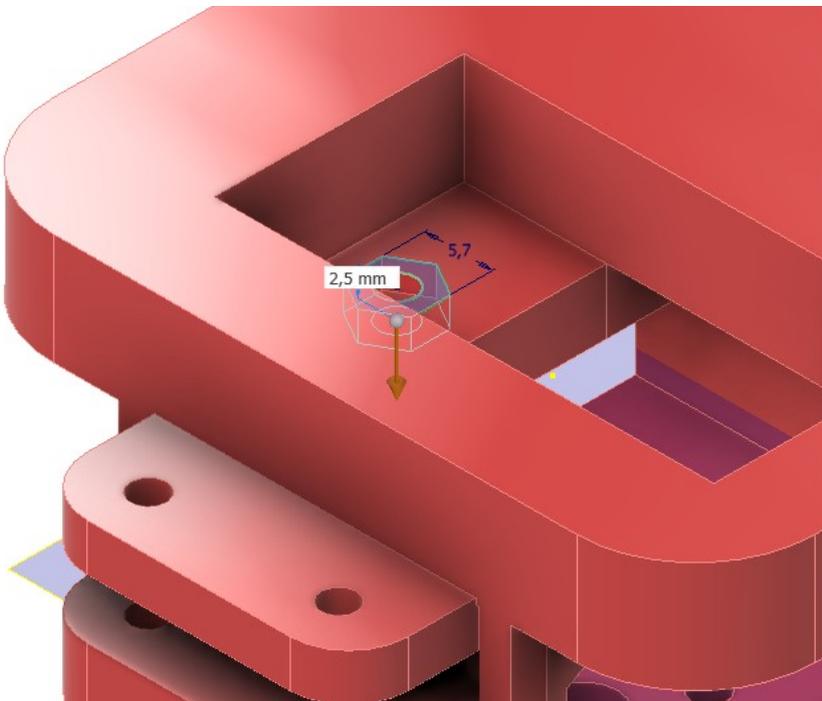
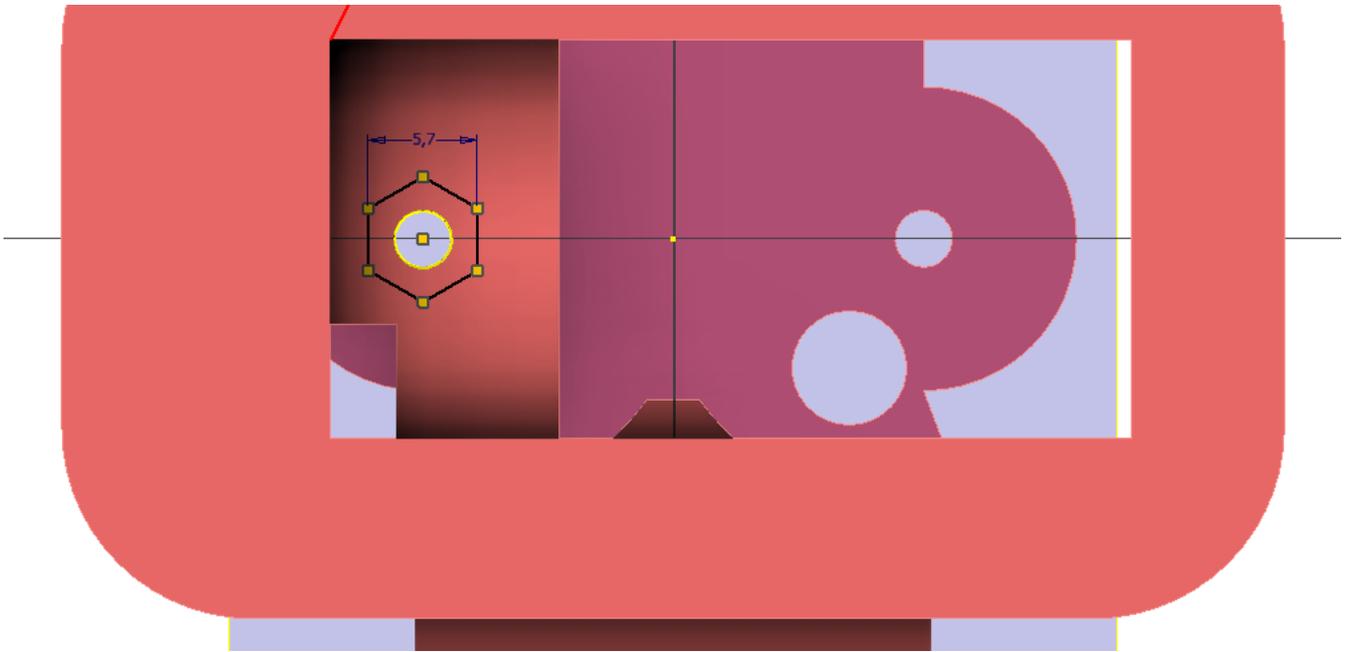


Creare la sede del servo motore



Creare la sede del bullone che blocca l'asse della ruota condotta





Proprietà × +

Estrusione11 > Schizzo13

▼ Geometria di input

Profili 1 profilo

Da 1 piano dello sc...

▼ Funzionamento

Direzione

Distanza A 2,5 mm

▼ Output

Booleano

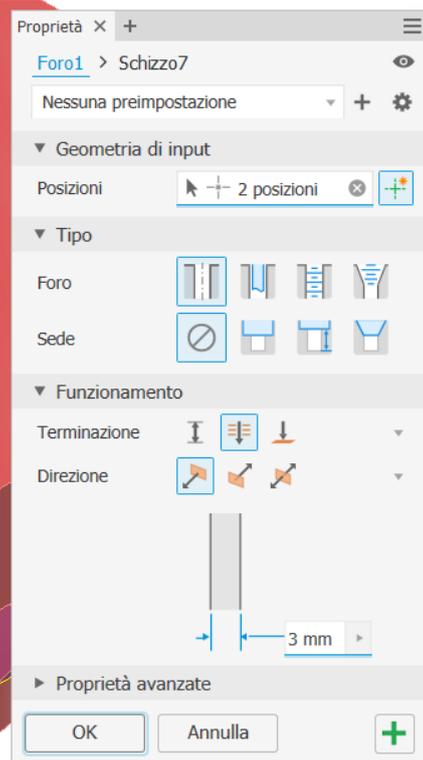
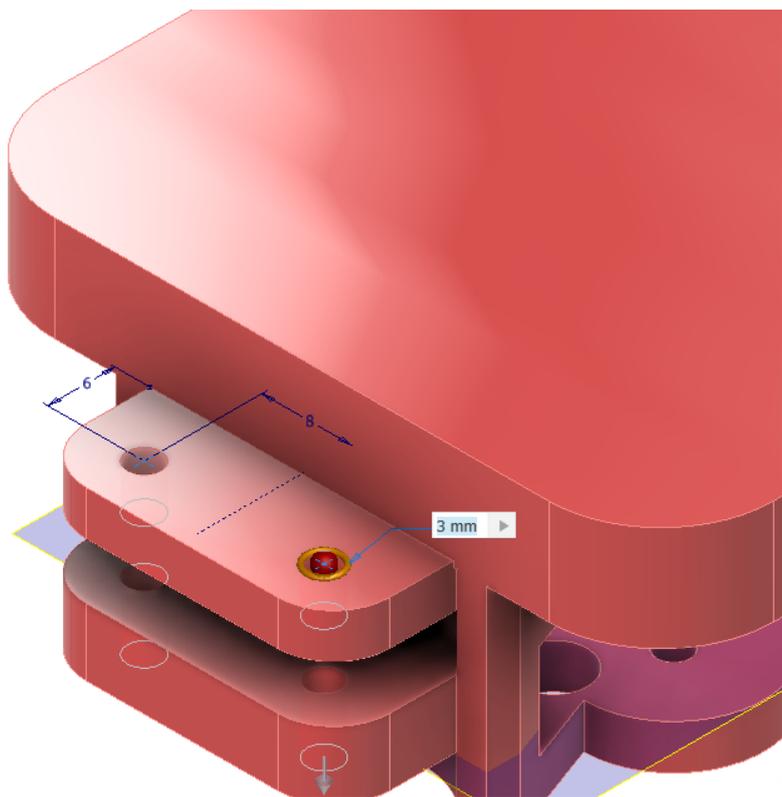
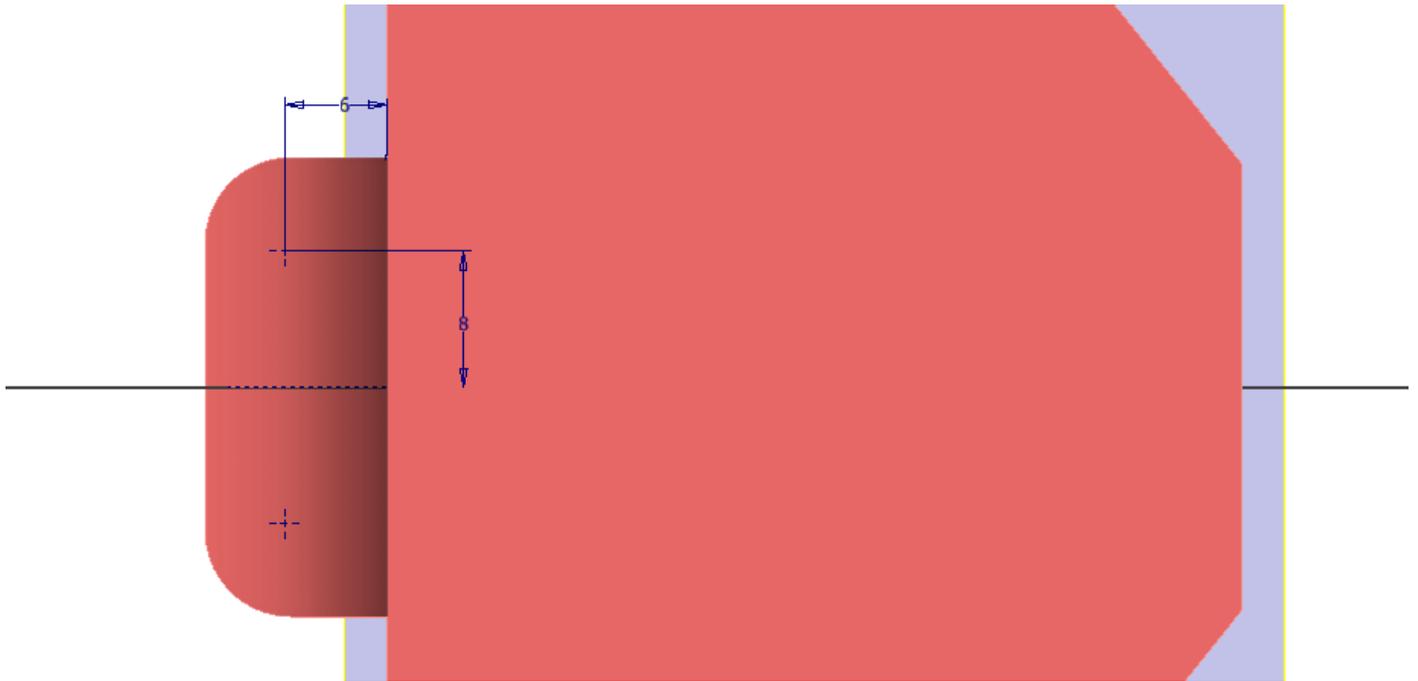
▼ Proprietà avanzate

Rastremazione A 0,00 gr

Forma corrispondente

OK Annulla +

Creare i fori per allineare le griffe



Creare i fori per bloccare il servo motore nel frame

