

Jesi, 21/09/2019

Circolare n° 40

|                                                    |                                           |                                            |                                             |                                             |                              |
|----------------------------------------------------|-------------------------------------------|--------------------------------------------|---------------------------------------------|---------------------------------------------|------------------------------|
| <input checked="" type="checkbox"/> <b>Docenti</b> | <input checked="" type="checkbox"/> Tutti | <input type="checkbox"/> Materie           | <input type="checkbox"/> Corsi              | <input type="checkbox"/> Classi             | Nominativi Vari              |
| <input type="checkbox"/> <b>ATA</b>                | <input type="checkbox"/> Tutti            | <input type="checkbox"/> Assistenti Amm/vi | <input type="checkbox"/> Assistenti Tecnici | <input type="checkbox"/> Collab. Scolastici |                              |
| <input type="checkbox"/> <b>Studenti</b>           | <input type="checkbox"/> Tutti            | <input type="checkbox"/> Biennio           | <input type="checkbox"/> Triennio           | <input type="checkbox"/> Corsi / Classi     |                              |
| <input type="checkbox"/> Collaboratori DS          | <input type="checkbox"/> DSGA             | <input type="checkbox"/> RSU               | <input type="checkbox"/> UT                 | <input type="checkbox"/> RAQ                | <input type="checkbox"/> RAS |

**Oggetto:** Progetto Restyling Braccio Robotico

Visto il disuso di un Braccio Robotico a 5 assi, il cui controllo risale alla fine degli anni '80, verrà attuato un Progetto di Restyling, recuperando la parte meccanica e sostituendo la parte di controllo con motori brushless dotati di encoder e scheda controllo assi.

Come PLC di gestione verrà utilizzato un Omron della serie CJ1M-CPU23 con I/O Integrati.

Il progetto prevede la realizzazione di:

1. disegni dei vari elementi in 3D per determinarne i cinematismi e le strutture matematiche per la movimentazione e rotazione dei vari bracci;
2. dimensionamento di massima dei motori per l'azionamento dei vari bracci;
3. programmazione del PLC e l'interfaccia grafica del touch screen di controllo;

I Docenti interessati devono inviare una mail all'indirizzo [fattorini.nao@gmail.com](mailto:fattorini.nao@gmail.com) entro venerdì 27 settembre p.v.

I Responsabili di Plesso  
Proff. Lorena Mosca e Stefano Romagnoli



Via Raffaello Sanzio 8  
60035 Jesi (AN) Italy  
Tel. +39 0731 204550  
Fax +39 0731 205706

Cod. MIUR **ANIS023002**  
Cod. Fiscale 92044880422  
Cod. Univoco Uff. UF0SE0

PEO anis023002@istruzione.it  
PEC anis023002@pec.istruzione.it  
[www.iismarconipieralisi.edu.it](http://www.iismarconipieralisi.edu.it)

