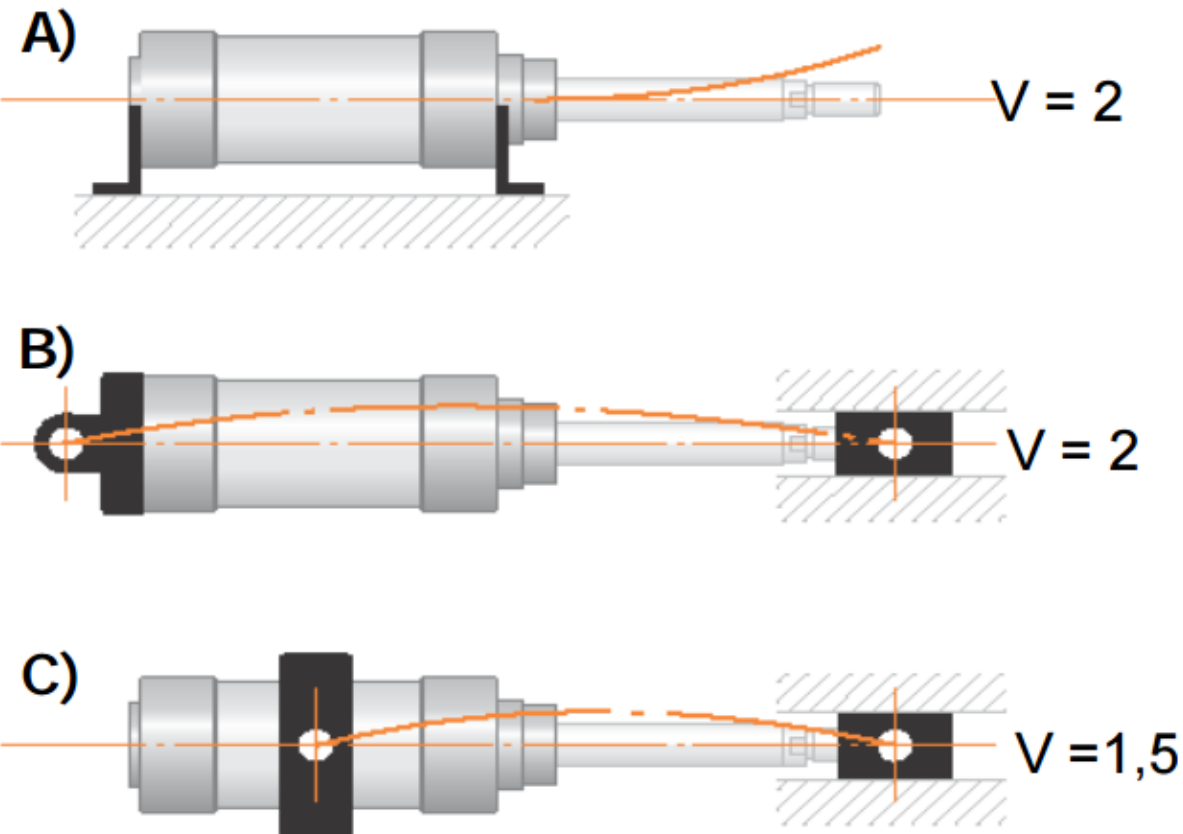


MECCATRONICA = MECCANICA + ELETTRONICA + INFORMATICA

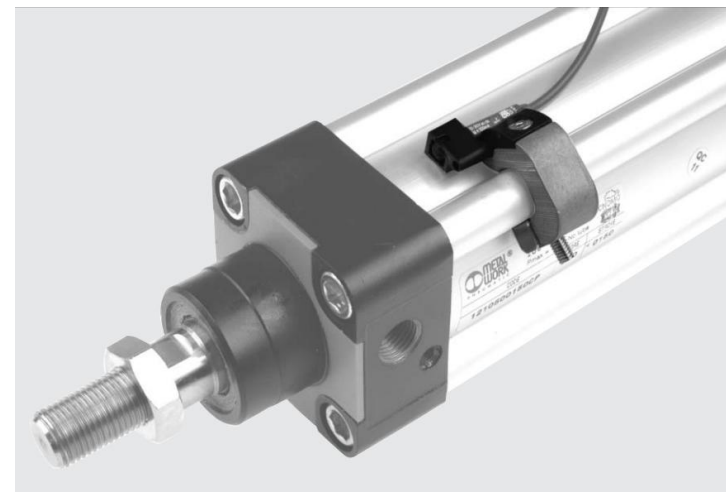
MECCANICA (CILINDRO PNEUMATICO)

ELETTRONICA / Elettrotecnica

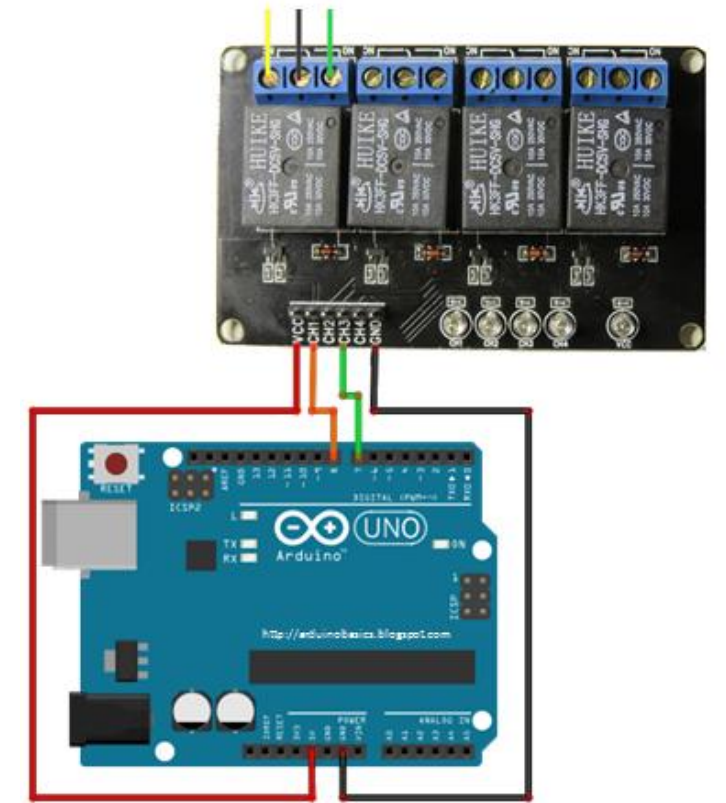
INFORMATICA



Elettrovalvola pneumatica



Sensore di prossimità



Indichiamo con F_{spinta} la forza espressa in NEWTON, ds il diametro dello stelo in millimetri del cilindro, con V il coefficiente che identifica il tipo di vincolo, la corsa massima ammissibile è data dalla seguente formula:

$$C_{max} = \sqrt{\frac{20350 ds^2}{F_{spinta} V}}$$

Carico di punta



```
int RelA = 13; // relè pin 13

void setup() {
  pinMode(RelA, OUTPUT);
}

void loop()
{
  digitalWrite(RelA, HIGH);
  delay(1000); // waits for a second

  digitalWrite(RelA, LOW);
  delay(1000); // waits for a second
  ...
}
```