

PROGETTO NASTRO TRASPORTATORE

Progettare un nastro trasportatore utilizzando il materiale indicato in figura.

Il sistema verrà comandato da un MCU con la possibilità di regolare la velocità del nastro e il verso di rotazione.

Si potrà inoltre aggiungere un sensore di prossimità per rilevare la presenza pezzo lungo il percorso.

Fatta eccezione per cuscinetti e bulloni tutto ciò che manca dovrà essere realizzato mediante stampa 3D.

Il motoriduttore (JGB37-520) è dotato di pignone a GT2 16 denti. La puleggia GT2 è dotata di 40 denti.

La cinghia GT2 ha una lunghezza interna di 200mm.

Il nastro trasportatore ha una lunghezza di 790mm (spessore 2mm).

I profilati sono TSLOT 2020 con relative angolari e bulloni.

