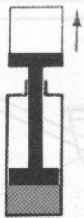
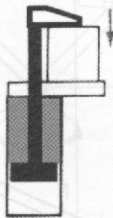


Arresto



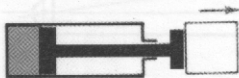
Sollevamento



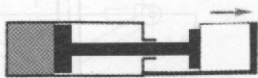
Bloccaggio



Espulsione



Spostamento



Serraggio

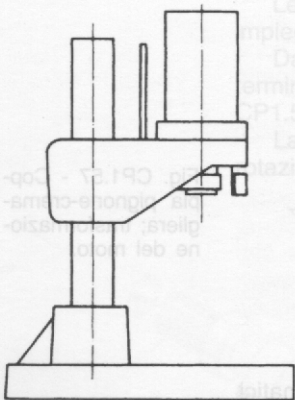
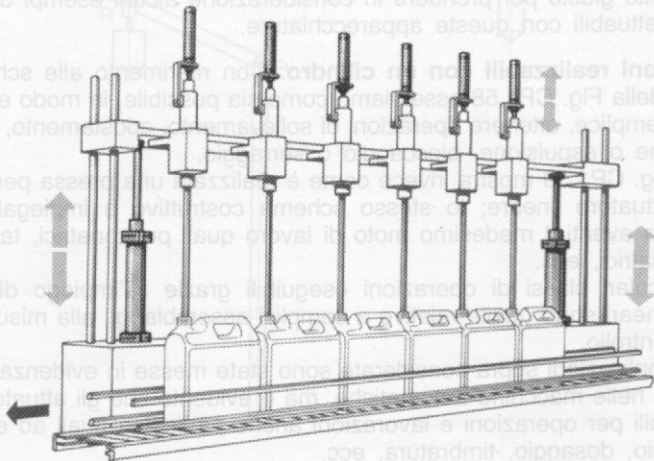
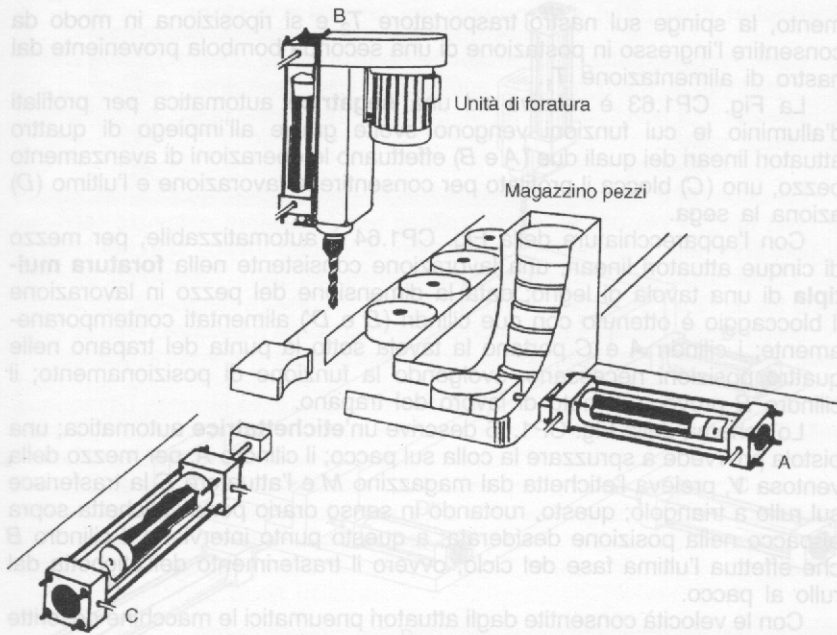


Fig. CP1.59 - Pressa pneumatica.





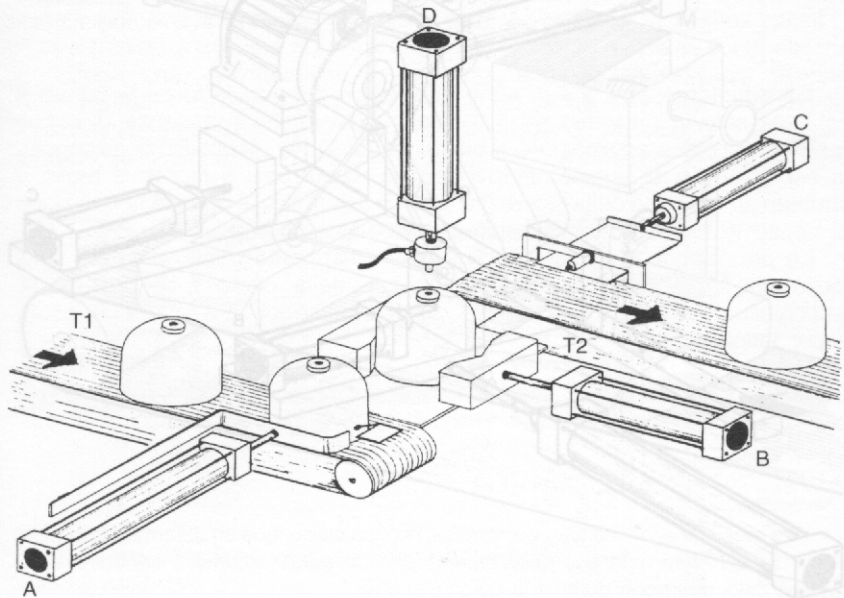
mento, la spinge sul nastro trasportatore  
consentire l'ingresso in posizione  
nastro di alimentazione  
La Fig. CP1.63 è  
d'alluminio la cui funzione  
attuatori lineari dei quali due (A e B) effettuati  
pezzo, uno (C) per consentire l'evacuazione e l'ultimo (D)  
azione la sega.  
Con l'apparecchiatura  
di cinque attuatori  
tipici di una tavola  
il bloccaggio è ottenuto  
smentre l'elica A e C  
quattro  
Cinque  
L'operazione  
pista  
che si spruzza la colla sul pezzo; il  
ventosa V preleva l'etichetta dal magazzino M e l'  
sul rullo a triangolo; questo, ruotando in senso  
spacco nella posizione desiderata; a questo punto  
che effettua l'ultima fase del ciclo, ovvero il  
tutto al passo.

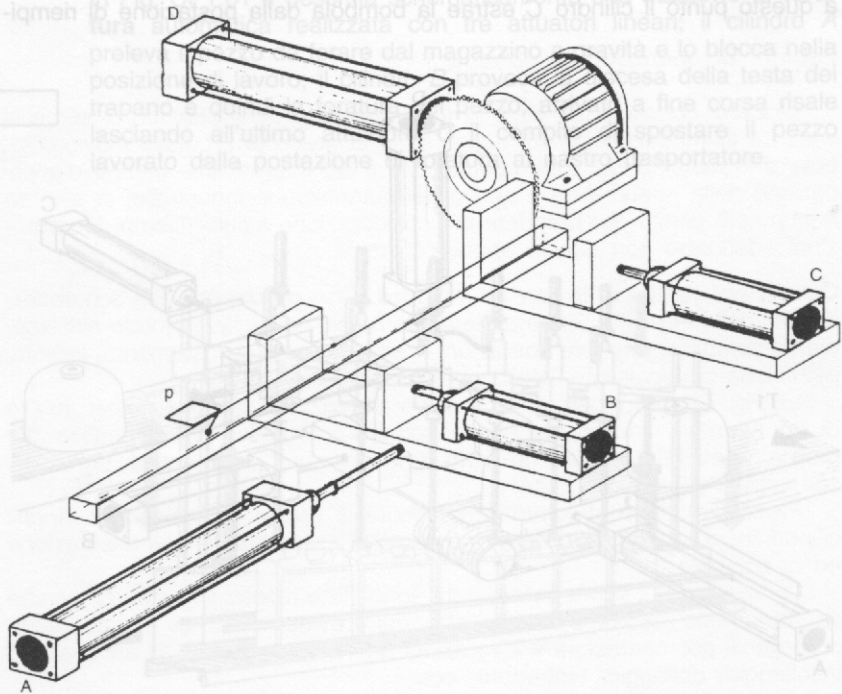
La Fig. CP1.64  
di cinque  
nastro di alimentazione  
L'operazione  
pista  
che si spruzza la colla sul pezzo; il  
ventosa V preleva l'etichetta dal magazzino M e l'  
sul rullo a triangolo; questo, ruotando in senso  
spacco nella posizione desiderata; a questo punto  
che effettua l'ultima fase del ciclo, ovvero il  
tutto al passo.

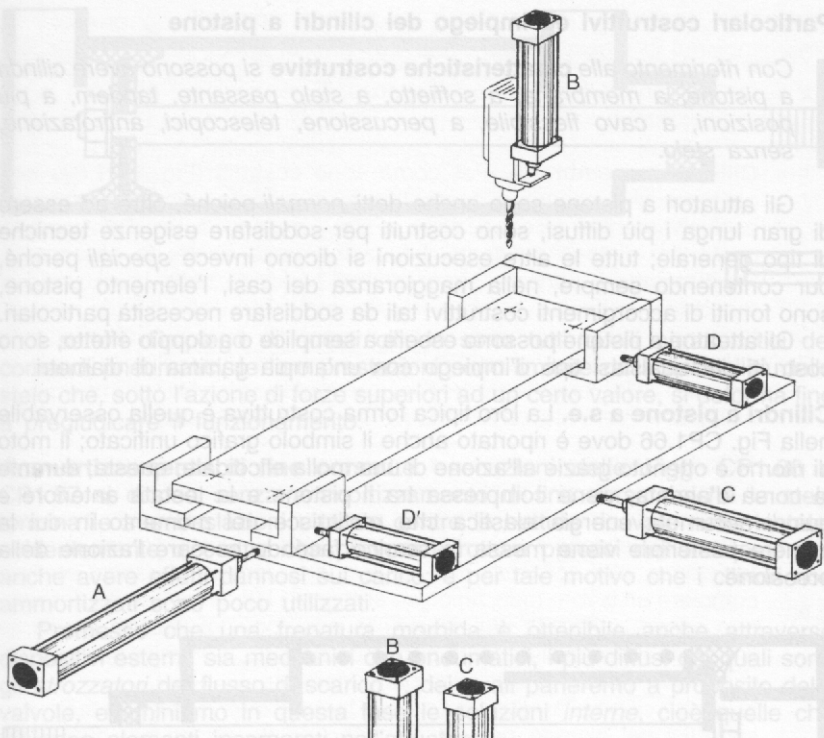
Con le velocità consentite dagli attuatori pneumatici le macchine in grado di funzionare a ritmi produttivi molto elevati

La Fig. CP1.63 è  
d'alluminio la cui funzione  
attuatori lineari dei quali due (A e B) effettuati  
pezzo, uno (C) per consentire l'evacuazione e l'ultimo (D)  
azione la sega.

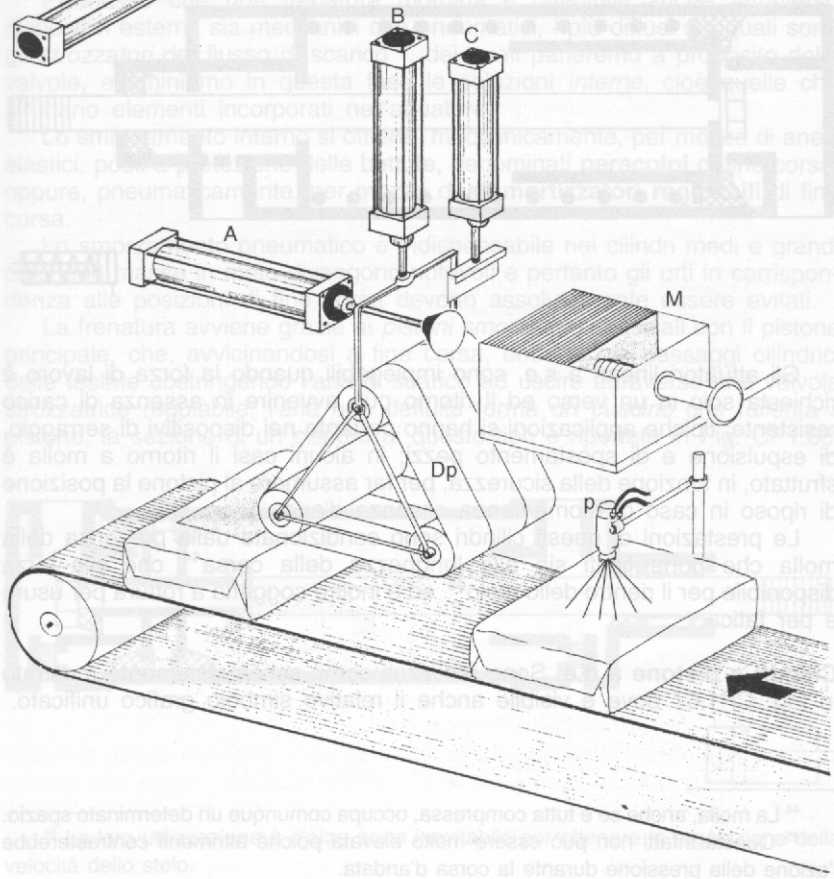
Con l'apparecchiatura  
di cinque attuatori  
tipici di una tavola  
il bloccaggio è ottenuto  
smentre l'elica A e C  
quattro  
Cinque  
L'operazione  
pista  
che si spruzza la colla sul pezzo; il  
ventosa V preleva l'etichetta dal magazzino M e l'  
sul rullo a triangolo; questo, ruotando in senso  
spacco nella posizione desiderata; a questo punto  
che effettua l'ultima fase del ciclo, ovvero il  
tutto al passo.

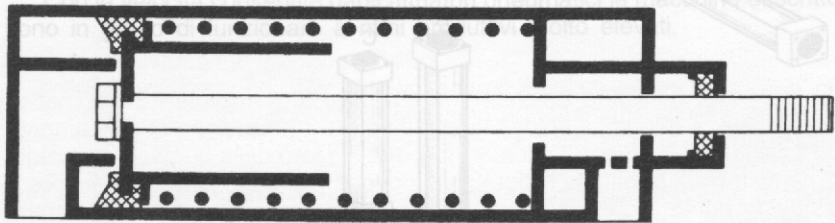


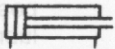
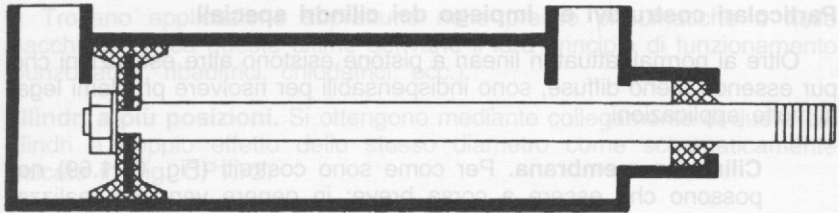


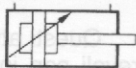
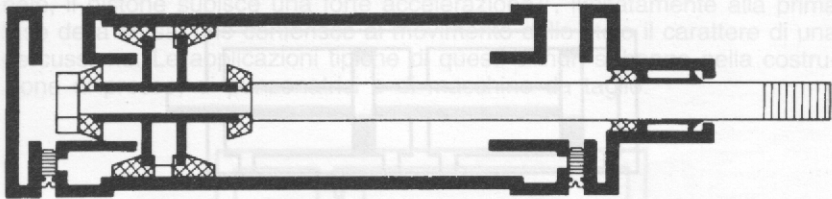


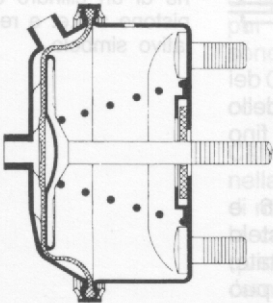


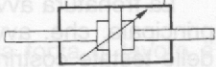
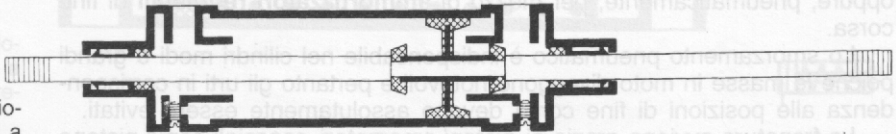




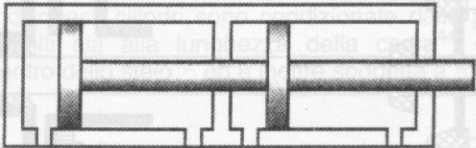


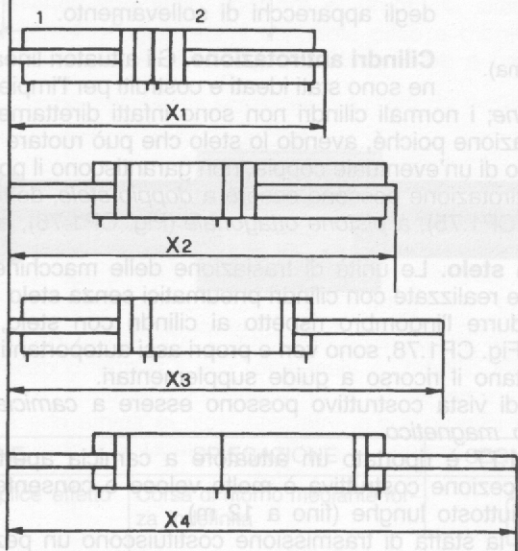




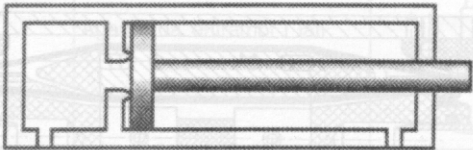


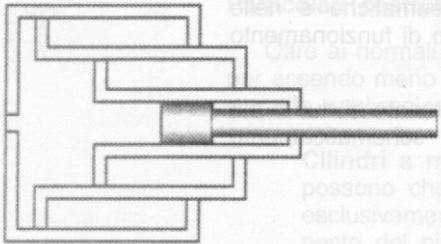
zio-  
o a  
d.e.  
tori  
FX-











Questo elemento strutturale  
o di funzionamento  
Oltre ai normali  
essendo meno  
Cilindri a m  
possono che  
esclusivamen  
posto del pis



PROFILO CAMICIA

GUARNIZIONE

STELO

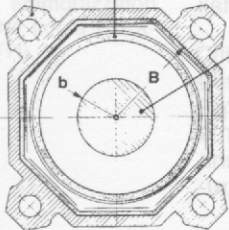
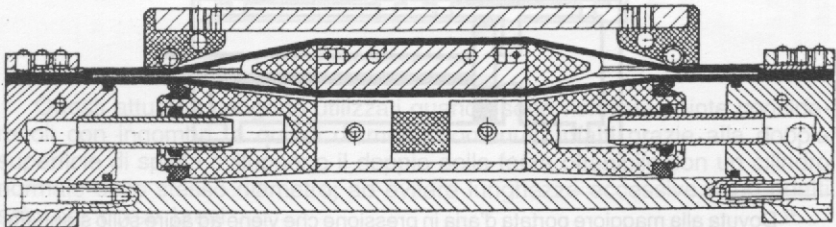
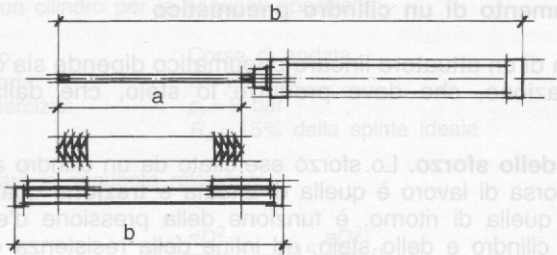


Fig. CP1.76 - Cilindro ottagonale (UNIVER).

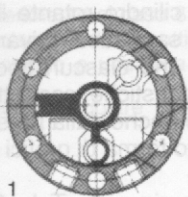




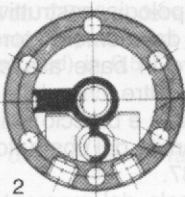


DEFINIZIONE	SPIEGAZIONE	SEGNO GRAFICO
Cilindro a semplice effetto	Corsa di ritorno mediante forza indefinita	
	Corsa di ritorno mediante molla o altro dispositivo meccanico	
Cilindro a doppio effetto	A semplice stelo	
	A doppio stelo	
Cilindro con ammortizzatore non regolabile	Agente da un solo lato	
	Agente da entrambi i lati	
Cilindro con ammortizzatore regolabile	Agente da un solo lato	
	Agente da entrambi i lati	
Cilindro telescopico a semplice effetto		
Cilindro telescopico a doppio effetto		

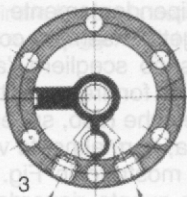




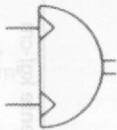
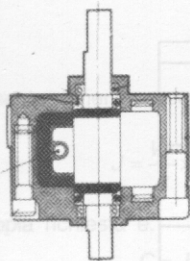
1



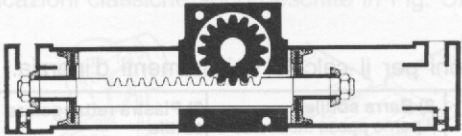
2



3



$$C = J \epsilon = 1,53 \text{ Nm} \cdot \text{s}^2 / \text{rad} \times 2 \pi \text{ rad} / \text{s}^2 = 9,6 \text{ Nm} \cdot \text{s}^2 / \text{rad}$$

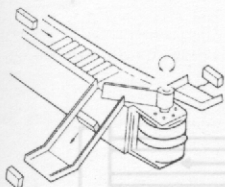


4) Piastra  
sottile

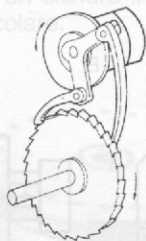
Il perno passa perpendicolarmente al piano della piastra sottile.

Il perno è fissato alla piastra sottile.

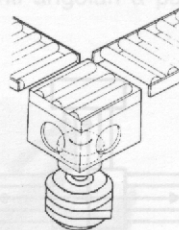
Il perno è fissato alla piastra sottile.



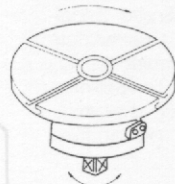
Selezionatori di materiali



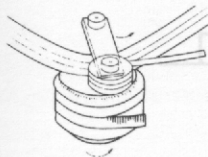
Alimentatori intermittenti



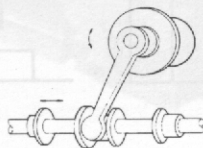
Scambi per convogliatori



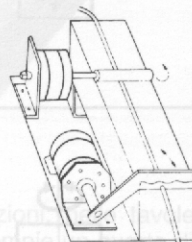
Tavole circolari



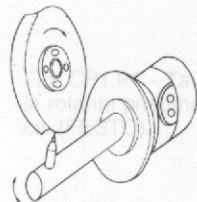
Piegatubi



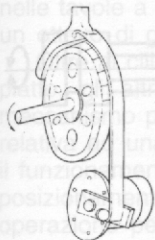
Trasmissioni



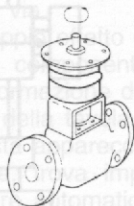
Alimentatori e tranciatori per materiali



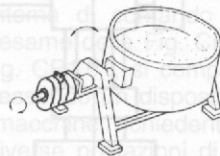
Formatura mole



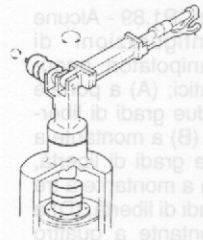
Dispositivi di frenatura



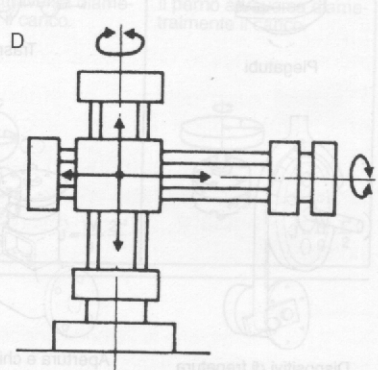
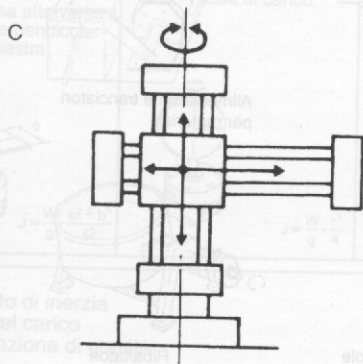
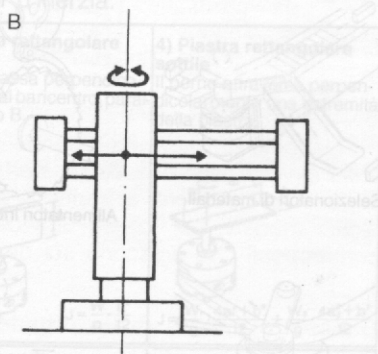
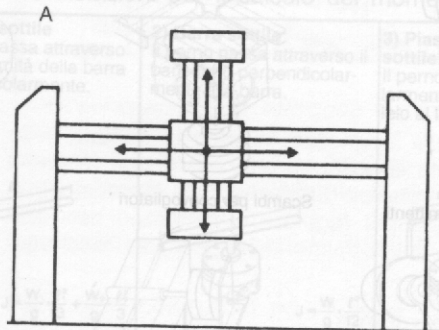
Apertura e chiusura valvole

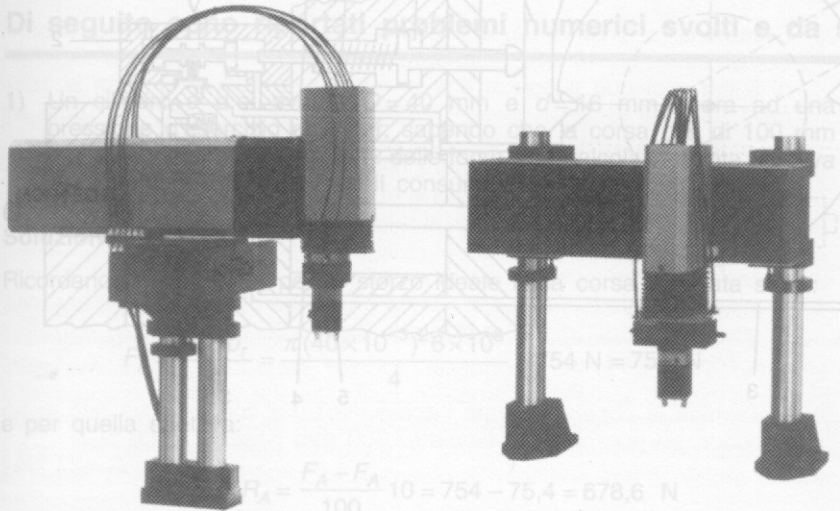


Ribattatori



Parti motrici per robot





$$F_A = \frac{F_A - F_A}{100} 10 = 754 - 75,4 = 678,6 \text{ N}$$

$$F_R = 754 - 120 = 634 \text{ N}$$



ne effet

$-R_A$

o d'ar

ssiamo

sono le quantità d... lunghezza c...  
e nella corsa di andata e in quella di ritorno; esse

