

## IT NEWS - Novembre/2

(2004)

### **RILEVAZIONE DELLA CORROSIONE**

Lo stato di corrosione delle superfici in strutture esistenti è spesso difficilmente rilevabile oltre a richiedere elevati costi di riparazione. Le difficoltà sono principalmente imputabili al fatto che le superfici sono rivestite con pitture o altri tipi di materiali protettivi che ne celano parzialmente o totalmente il livello di degrado; inoltre, il grado di corrosione è spesso soggettivo.

"Questi inconvenienti spesso minano il processo decisionale nella valutazione del grado di corrosione presente, la sua localizzazione e l'appropriata tecnica di trattamento delle superfici". Nell'ambito di un progetto europeo è stato recentemente messo a punto un metodo di test non distruttivo basato su tecniche di elaborazione dell'immagine. Utilizzando questa tecnica è possibile valutare le caratteristiche che distinguono i diversi stadi di corrosione permettendo quindi una più agevole scelta del metodo di intervento.

(Tratto da Cordis, 01-11-2004)

Per ulteriori informazioni:

[http://dbs.cordis.lu/fep-cgi/srchidadb?ACTION=D&SESSION=53312004-11-5&DOC=2&TBL=IT\\_OFFR&RCN=EN\\_RCN:1597&CALLER=OFFR\\_O\\_BUSI\\_IT](http://dbs.cordis.lu/fep-cgi/srchidadb?ACTION=D&SESSION=53312004-11-5&DOC=2&TBL=IT_OFFR&RCN=EN_RCN:1597&CALLER=OFFR_O_BUSI_IT)

### **PROTOTIPAZIONE RAPIDA DI CONTROLLI REAL-TIME PER ROBOT INDUSTRIALI**

I manipolatori industriali presentano come requisito essenziale le prestazioni operative e, direttamente legata ad esse, la qualità del modello di riferimento.

In questo ambito l'obiettivo è quello di "abbandonare al più presto il modello matematico del robot per inserire direttamente nello schema di controllo il manipolatore: ciò permetterebbe al progettista di avere immediatamente a sua disposizione le risposte del sistema reale, regolando di conseguenza i parametri del controllore e contemporaneamente di sviluppare l'architettura dello schema di controllo".

Il link segnalato di seguito rimanda ad un articolo pubblicato sulla rivista Automazione e Strumentazione in cui viene descritto un setup sperimentale per il controllo in tempo reale di un manipolatore industriale attraverso l'utilizzo di Matlab/Simulink e del toolbox di generazione automatica di codice Real-Time Workshop.

(Tratto da Automazione e Strumentazione, Numero 273, Ottobre 2004)

Per ulteriori informazioni:

[http://www.ilb2b.it/autom\\_strum/detalle.asp?id=20041011007&ricerca=6](http://www.ilb2b.it/autom_strum/detalle.asp?id=20041011007&ricerca=6)

### **MACCHINE DI MISURA ESTREMAMENTE ECONOMICHE**

Il costo dei nuovi sistemi di misurazione è generalmente proporzionato alle caratteristiche tecniche, alle prestazioni e ai relativi costi di investimento. Un'azienda dell'Irlanda del Nord ha tuttavia sviluppato una macchina d'ispezione planare tecnologicamente avanzata la cui caratteristica fondamentale risulta essere il costo estremamente contenuto.

Questa macchina è di tipo 2D ½ ed è in grado di misurare automaticamente la precisione di componenti piani e opachi grazie ad una videocamera statica ad alta risoluzione le cui immagini vengono convertite in milioni di misurazioni grazie ad un'esclusiva tecnologia software. Questa

macchina può misurare grandi componenti complessi in meno di 30 secondi garantendo un'accuratezza di  $\pm 0.05$  mm. Infine è possibile arricchire la macchina con funzioni supplementari che ne incrementano potenzialità e versatilità.

(Tratto da Cordis, 01-11-2004)

Per ulteriori informazioni:

[http://dbs.cordis.lu/fep-cgi/srchidadb?ACTION=D&SESSION=40752004-11-8&DOC=7&TBL=IT\\_OFFR&RCN=EN\\_RCN:1609&CALLER=OFFR\\_O\\_BUSI\\_IT](http://dbs.cordis.lu/fep-cgi/srchidadb?ACTION=D&SESSION=40752004-11-8&DOC=7&TBL=IT_OFFR&RCN=EN_RCN:1609&CALLER=OFFR_O_BUSI_IT)

Ing. Marco Vanzi  
Servizio Innovazione Tecnologica  
Unione degli Industriali della Provincia di Bergamo