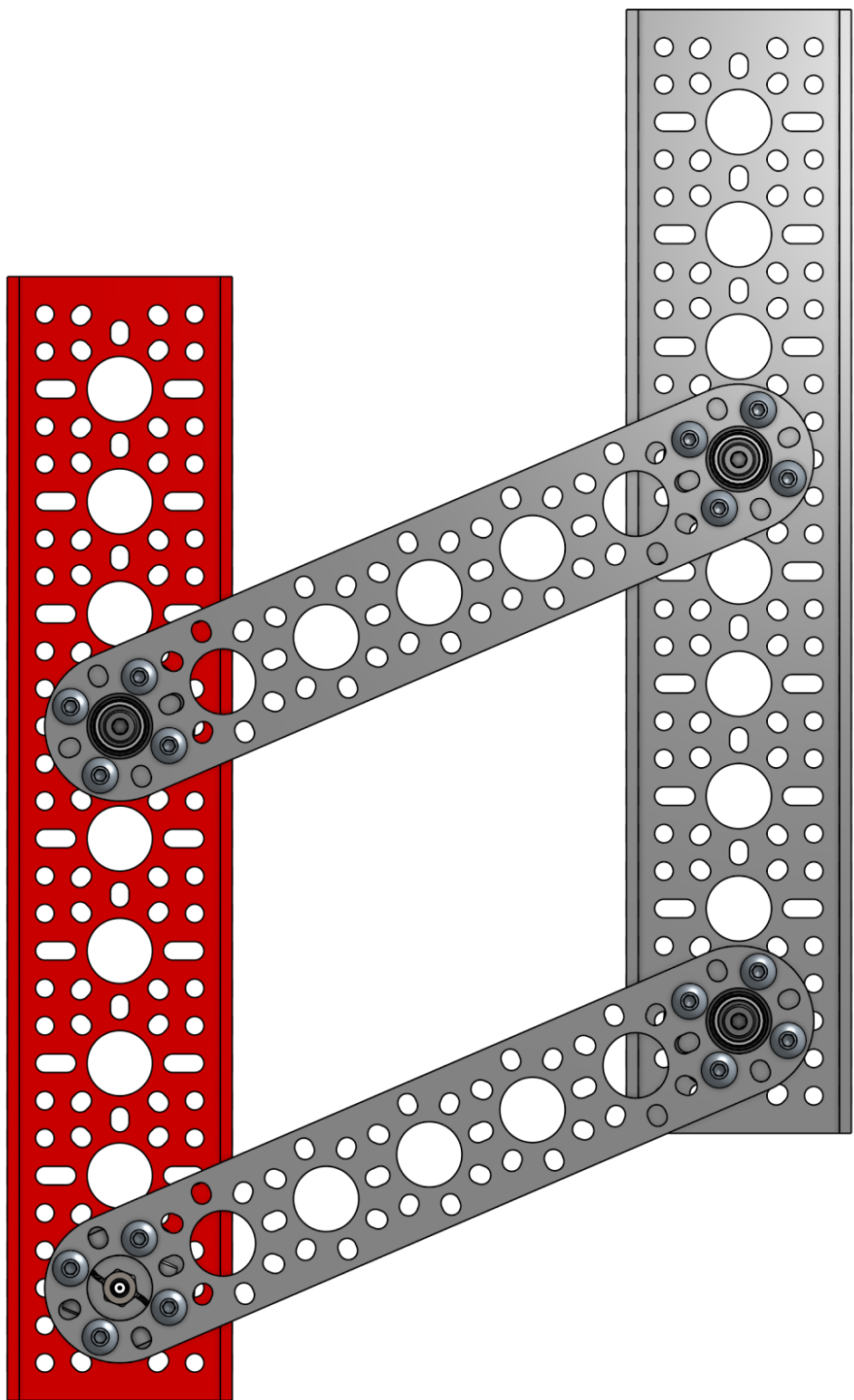


Esempi di alcuni collegamenti meccanici?

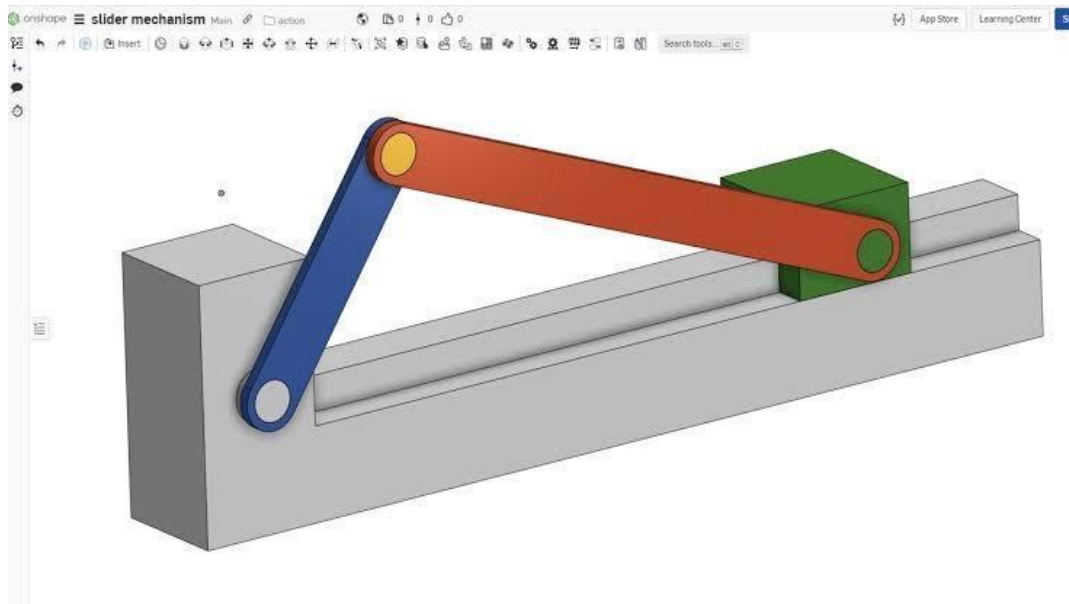
1. Collegamento a quattro barre:

- Il collegamento a quattro aste comunemente utilizzato in FRC viene spesso utilizzato per controllare o spostare un meccanismo specifico di un robot.
- Questo collegamento è costituito da quattro barre: due fisse e due mobili. Queste aste possono essere di diverse lunghezze e avere diversi punti di attacco.
- Ad esempio, quando si progetta un meccanismo di sollevamento, è possibile utilizzare una connessione a quattro barre. Un bastoncino è tenuto in un punto fisso, mentre altri bastoni possono muoversi per sollevare un oggetto specifico.



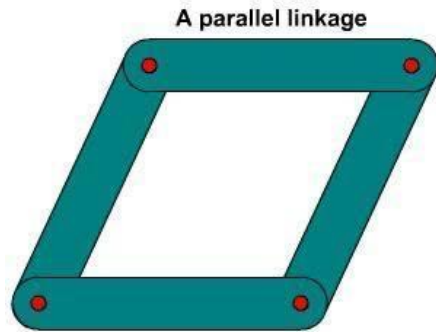
2. Collegamento cursore-manovella:

- Un collegamento a manovella è un meccanismo che converte il movimento rotatorio in movimento lineare o inverso.
- Nell'FRC, questo tipo di connessione viene spesso utilizzato nei motori alternativi o nella progettazione di bracci robotici che muovono un meccanismo specifico avanti e indietro.
- Ad esempio, quando si progetta un motore a pistoni, la manovella converte il suo movimento rotatorio nel movimento alternativo del pistone.



3. Collegamento parallelo:

- Le connessioni parallele sono meccanismi utilizzati per mantenere il movimento su un piano fisso.
- In FRC, questo tipo di connessione viene spesso utilizzato nella progettazione di bracci robotici o sistemi di ascensori. Ciò consente al robot di rimanere fermo a una certa altezza o posizione.
- Ad esempio, quando si progetta un meccanismo per ascensori, i collegamenti paralleli assicurano che il carico rimanga costante a una certa altezza.



4. Collegamento sferico:

- Le connessioni globali sono meccanismi utilizzati per consentire movimenti complessi e flessibili.
- In FRC, queste connessioni sono spesso utilizzate nella progettazione di manipolatori robotici o piattaforme mobili. Ciò consente al robot di muoversi su più assi.
- Ad esempio, nella progettazione di un braccio robotico, le connessioni sferiche forniscono un movimento rotatorio attorno a più assi.



5. Collegamento planare:

- Le connessioni piane sono meccanismi utilizzati per limitare il movimento a un determinato piano.
- In FRC, queste connessioni sono spesso utilizzate nella progettazione di bracci o cerniere robotiche. Ciò consente al robot di muoversi su un determinato piano.
- Ad esempio, quando si progetta un braccio robotico, le connessioni piane consentono al braccio di muoversi su una traiettoria specifica.

