

FOTO



TESTO DESCRITTIVO

Collettore idraulico di una gamba di un robot progettato

Collettore idraulico di una gamba di un robot progettato per essere utilizzato in ambienti ostili. Il collettore è stato riprogettato per essere ridotto in dimensioni e alleggerito rispetto all'originale.

- Dimensioni e peso: 88 mm x 106 mm x 145.5 mm, 800 g
- Materiale: Acciaio
- Processo di produzione: Laser powder bed fusion (EOSINT M270)

AZIENDA/ORGANIZZAZIONE

Ragione sociale: **Politecnico di Torino – centro Interdipartimentale Integrated Additive Manufacturing**
Indirizzo: **Corso Duca Degli Abruzzi 24, Torino**
Sito: <http://iam.polito.it/>

PERSONA DI CONTATTO

Nome: **Luca Iuliano**
E-mail: luca.iuliano@polito.it