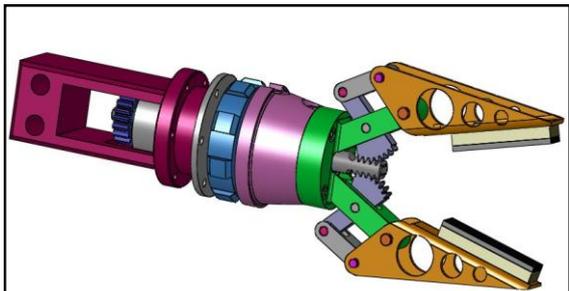
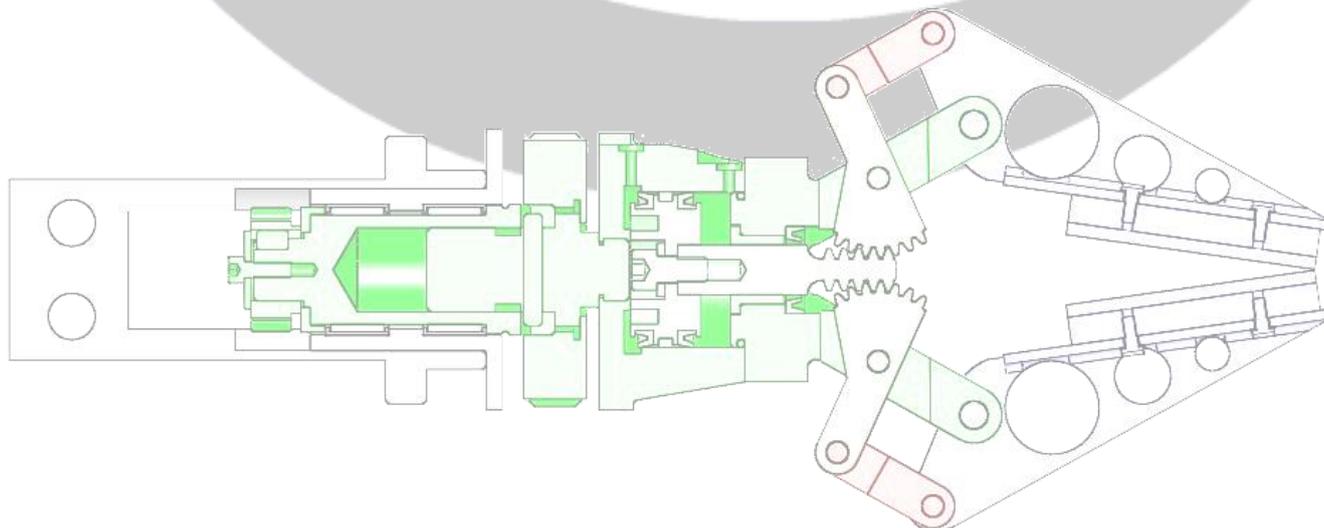
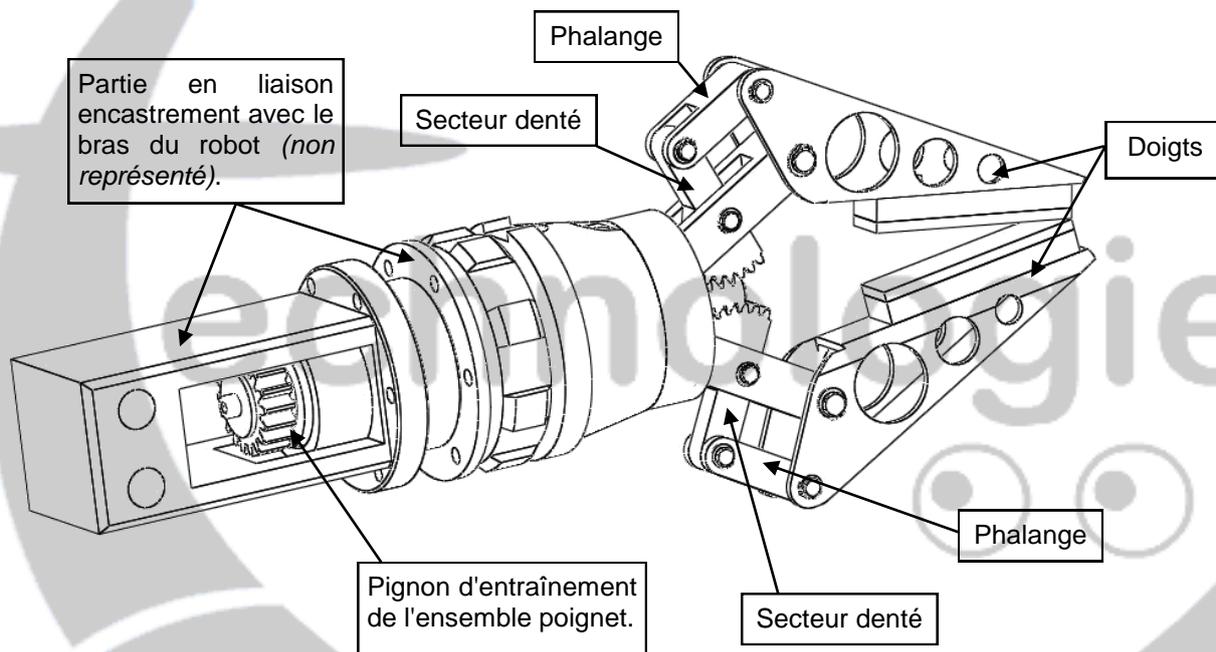


MAIN DE ROBOT 2 DOIGTS



Modèle étudié : 2 Doigts.

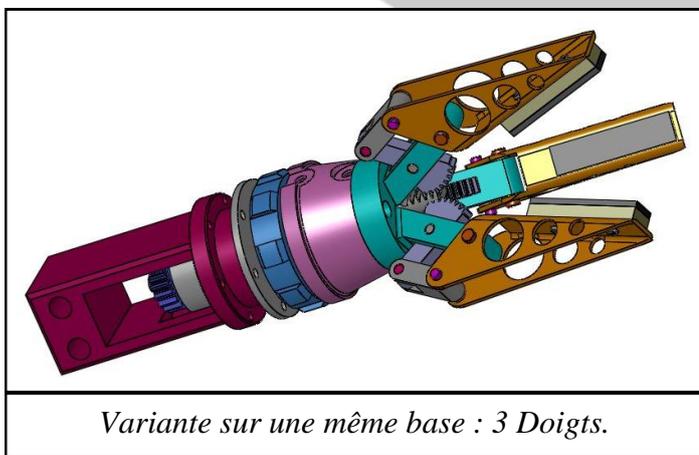
Le système suivant est une main de robot à 2 doigts équipant des ensembles robotisés destinés à l'industrie pour déplacer des objets. L'ensemble du poignet tourne grâce à un pignon entraîné par un moteur électrique non représenté. La fermeture des doigts est quand à elle pneumatique.



NOMENCLATURE :

La nomenclature *n'est pas à compléter.*

16	2	Axe					
15	2	Phalange		31	1	Rondelle Large Ø 5	S 235
14	2	Secteur denté		30	1	Vis à tête cylindrique à six pans creux ISO 4762 M5x20	S 235
13	4	Vis à tête cylindrique fendue ISO 1207 M4x10	S 235	29	1	Arbre de transmission	20MnCr5
12	1	Joint torique 2,5 x 45		28	1	Pignon $m = 2,5$ $Z=18$	
11	1	Piston	ENAW2017	27	1	Entretoises	
10	2	Joint		26	1	Guide crémaillère	
9	1	Écrou de liaison		25	1	Coussinet cylindrique fritté, C16 x 22 x 17	Cu Sn 8
8	1	Goupille de transmission		24	1	Crémaillère	
7	1	Anneau élastique pour alésage, 42x1,5	C 60	23	2	Joint	
6	1	Roulement combine à billes et à aiguilles 25x42x23		22	1	Arbre de liaison	
5	1	Douille à aiguilles 25x38x20		21	1	Chambre	
4	1	Moyeu		20	1	Vis à tête cylindrique à six pans creux ISO 4762 M8x16	S 235
3	1	Anneau élastique pour alésage, 38x1,5	C 60	19	1	Rondelle Ø 8	S 235
2	1	Clavette parallèle, forme C 6 x 6 x 10		18	4	Entretoises d'axes des phalanges	
1	1	Interface Robot		17	2	Axe phalange/doigt Ø 7 L=38	
Rep	Nb	DÉSIGNATION	Matière	Rep	Nb	DÉSIGNATION	Matière



Variante sur une même base : 3 Doigts.

