

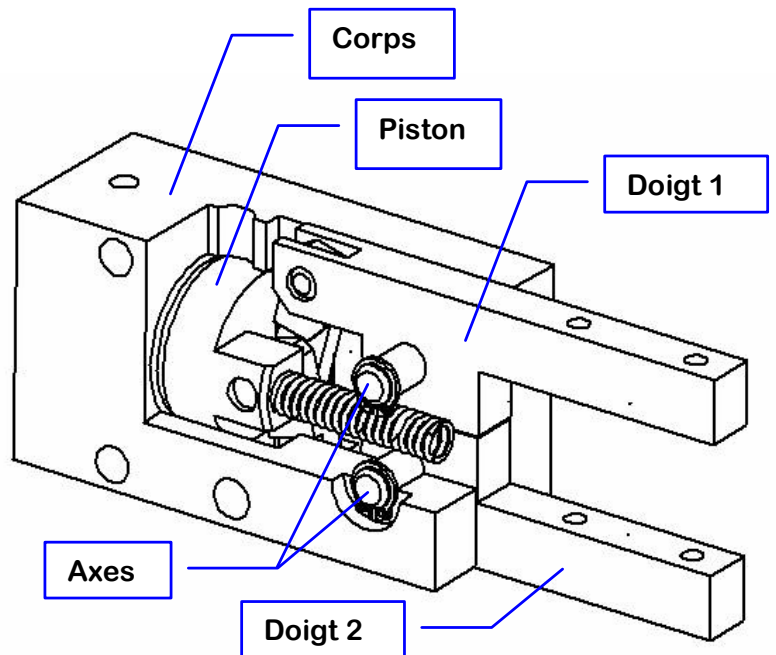
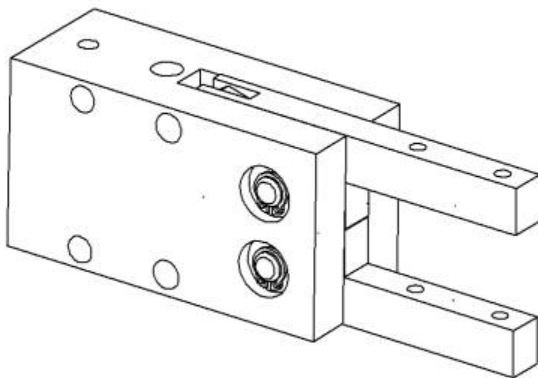
Support : pince de préhension

1. Mise en situation

La pince de manipulateur, ci-contre, est située au bout du bras d'un robot. Sa fonction est de saisir des pièces entre ses deux doigts.

L'ouverture et la fermeture de la pince sont obtenues grâce à l'action de l'air comprimé à l'intérieur de la pince.

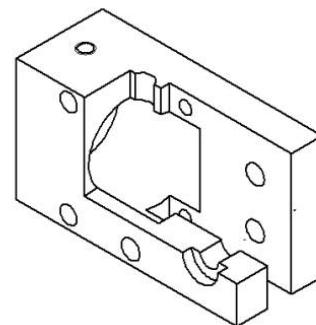
- Q. 1 Colorier sur le dessin ci-dessous :
- en bleu : le corps de la pince
 - en vert : le doigt 1
 - en rouge : le doigt 2
 - en Jaune : les axes



2. Surfaces fonctionnelles

- Q. 2 Pour chacune des surfaces citées ci-dessous, donner le type de surface et lui associer une couleur pour la colorier sur les 2 dessins.

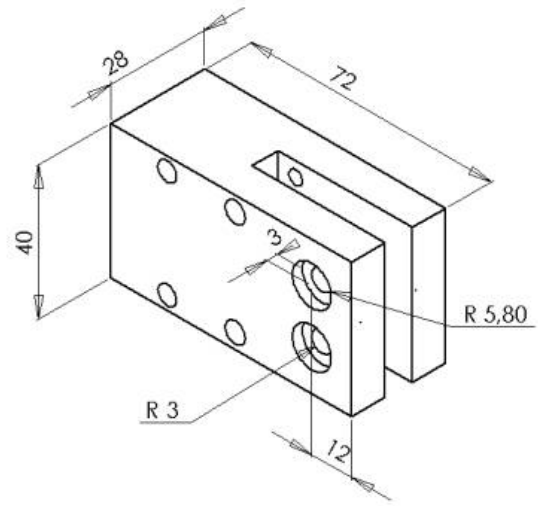
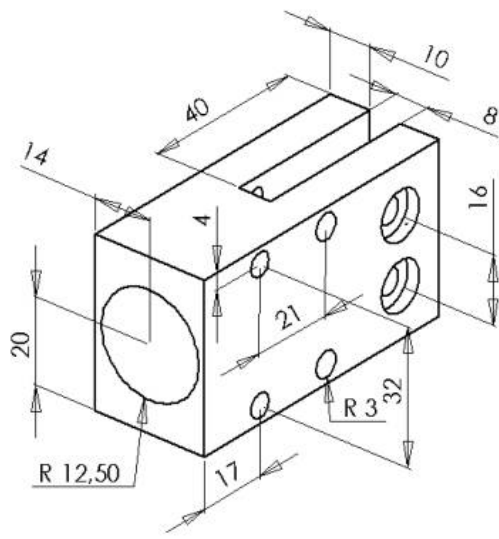
Surface	Type de surface (plan / cylindre)	Couleur associée
Surface de passage du piston		
Surface de Contact avec les pinces		
Surface de passage de Axes		

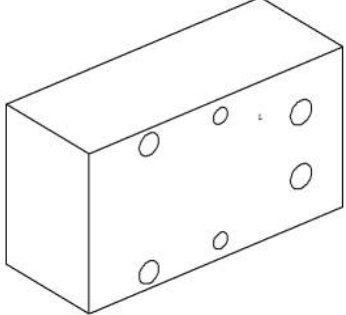
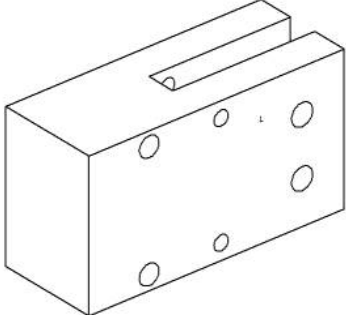
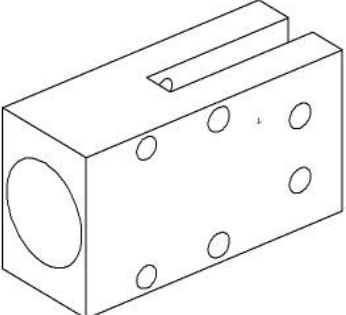



3. Modélisation sous solidworks

- Q. 3 Faire le tableau de décomposition volumique de la pièce. Faites valider votre tableau par le professeur.

- Q. 4 Réaliser la pièce sur SolidWorks.



Etape	Volume obtenue	Esquisse cotée	Fonction
1			
2			
3			 <p>Enlèvement de matière extrudé Profondeur 45 mm</p>
4	