



Question 1 : Dessiner, en utilisant des couleurs, le schéma cinématique de l'axe de lacet du robot Ericc 3.

Question 2 : Déterminer le rapport r de la transmission

Axe de lacet du robot Ericc 3

(Voir cours page 25 pour schématisation d'un système poulie-courroie).

Rep.	Nb.	Désignation.	Rep.	Nb.	Désignation
2	1	Capot	25	1	Vis CHC M6-30
3	1	Génératrice tachymétrique	26	1	Rondelle M5 U
4	1	Moteur	27	1	Vis CHC M5-16
5	1	Réducteur	33	1	Érou à encoches M17 km3
6	1	Excentrique	35	1	Rondelle frein MEI 3
7	1	Vis CHC M4 20	36	1	Couvercle
8	1	Rondelle M4 U	37	1	Vis Hc M4 8 à bout plat
9	1	Bague de serrage	38	1	Vis CHC M6-25
10	1	Socle chaise	39	1	Rondelle plate Z 6
11	1	Entretoise	40	1	Fourneau
16	1	Circuits-intérieur 32	41	1	Détecteur fin de course
17	1	Courroie crantée	42	1	Rondelle plate Z 6
18	1	Pignon 12 dents	43	1	Vis CHC M6-16
19	1	Entretoise	44	1	Axe
20	1	Arbre moteur	45	1	Roulement à contact oblique
21	1	Vis Hc M8 à bout plat	46	1	Arbre
22	1	Roulement à une rangée de billes	48	1	Goupille élastique 6-20
23	1	Roue 40 dents	49	1	Vis Hc M6 7 à bout plat

