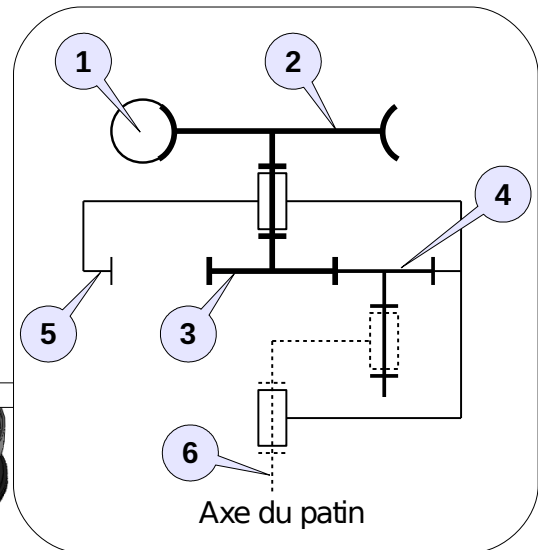
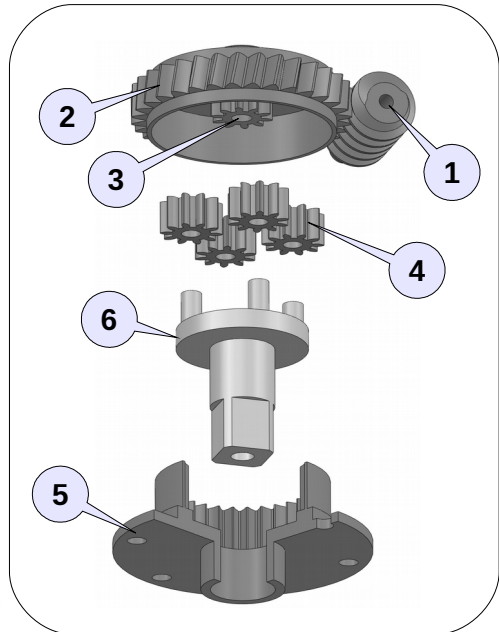
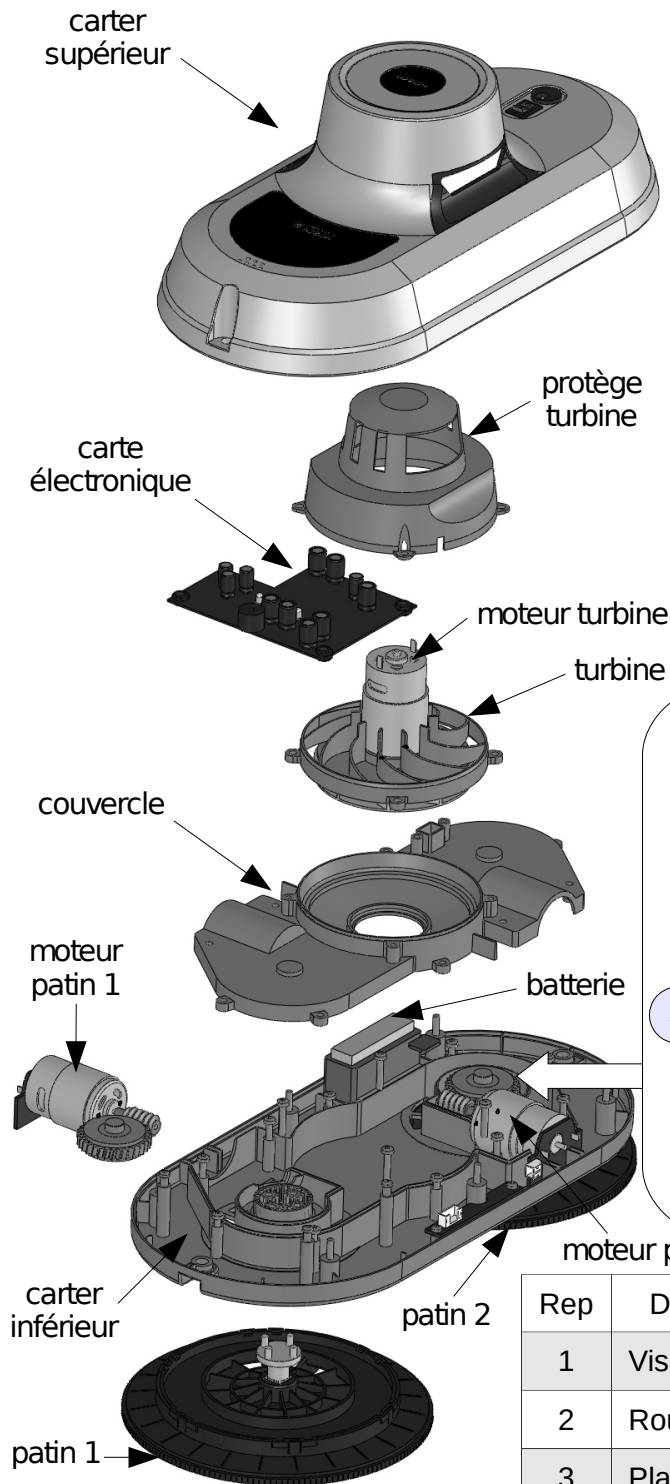


Document technique DT1. Modélisation du robot



NOTA : les bonnets en microfibres des patins ne sont pas représentés.

Rendement :

—roue/vis sans fin = 0,5

—train épicycloïdal = 0,8

Rep	Désignation	Observations
1	Vis sans fin	1 filet, pas = 3 mm
2	Roue	Z = 32 dents
3	Planétaire	Z = 10 dents
4	Satellite	Z = 10 dents
5	Couronne	Z = 32 dents
6	Porte-satellites	

Z : nombre de dents des roues d'engrenages