



1	MOTEUR SERVO
2	ENGRENAGE À VIS SANS FIN
3	BASE
4	STRUCTURE GUIDAGE
5	ROUE DENTÉE
6	VIS ACME 125 MM
7	ÉCROU
8	LIEN ÉCROU CHARGE
9	CHARGE

**Explications :** Cette solution implique un moteur électrique (identifié par 1) qui entraîne un engrenage à vis sans fin (Worm gear) (identifié par 2). L'engrenage à vis sans fin entraîne à son tour une roue dentée (identifié par 5) qui est reliée à la vis par serrage ou visage. Cette roue dentée entraîne la vis ACME de 125 mm (identifié par 6) en rotation. Sur cette vis ACME, il y a un écrou (identifié par 7) qui est empêché de tourner par le boîtier de guidage (identifié par 4). Relié à l'écrou, il y a des tiges (identifié par 8) qui permettent de supporter la plateforme (identifié par 9) qui supporte la charge. Le but de ce système est de réduire le nombre de pièces nécessaires.