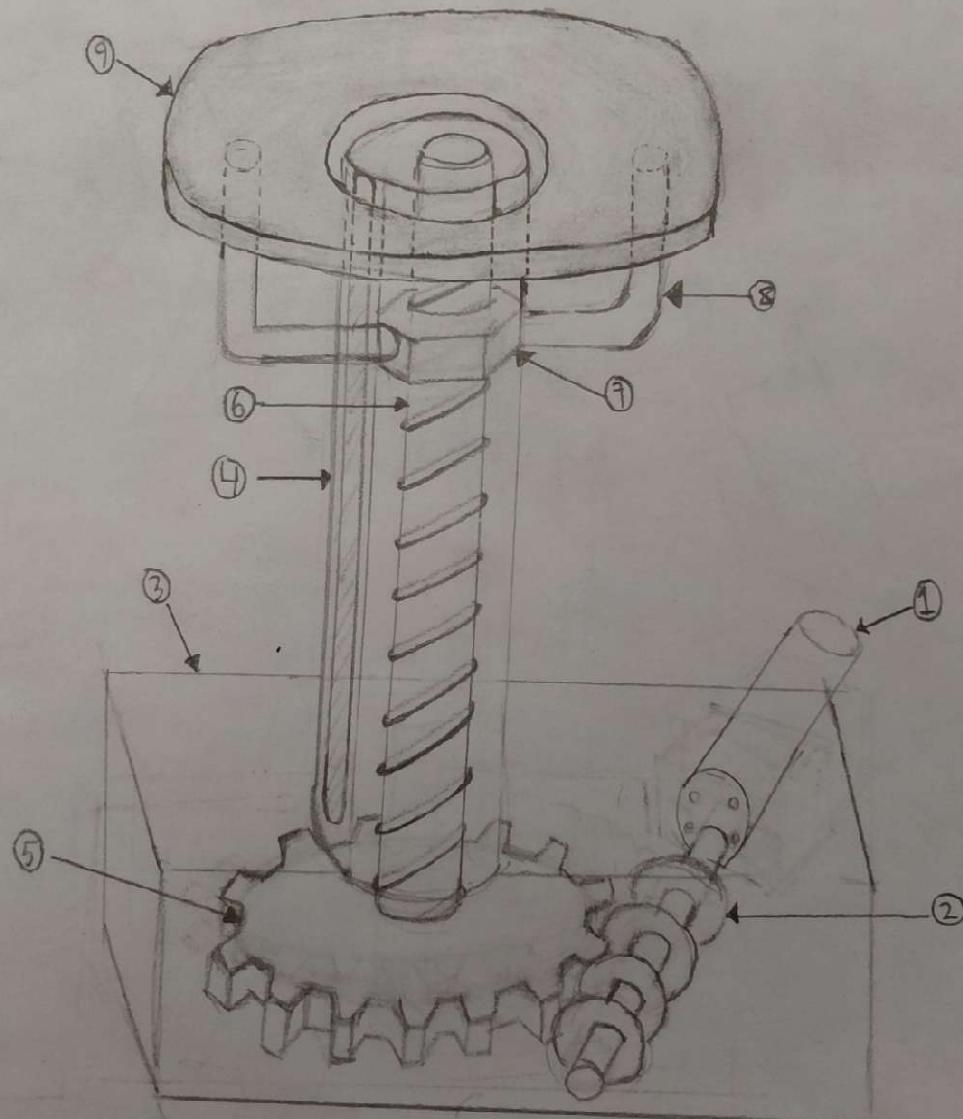


1	MOTEUR SERVO
2	ENGRENAGE À VIS SANS FIN
3	BASE
4	STRUCTURE GUIDAGE
5	ROUE DENTÉE
6	VIS ACME 125 MM
7	ÉCROU
8	LIEN ÉCROU CHARGE
9	CHARGE



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 (identifiée par 5) qui est reliée à la vis par serrage ou visage. Cette roue dentée entraîne la vis ACME de 125 mm (identifiée 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 (identifiées par 8) qui permettent de supporter la plateforme (identifiée par 9) qui supporte la charge. Le but de ce système est de réduire le nombre de pièces nécessaires.