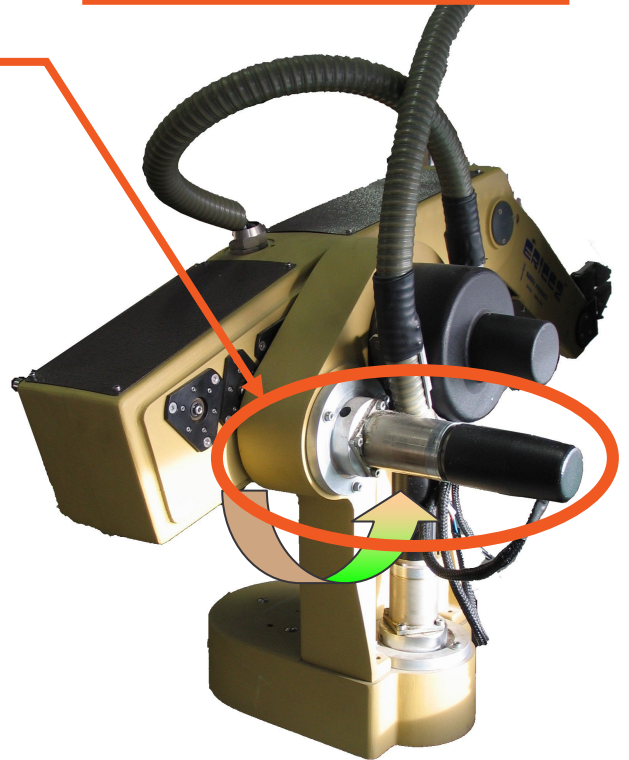


## Présentation du système

## Robot ERICC

GIROTICC  
Module de guidage

Le GIROTICC constitue le mécanisme permettant la motorisation du mécanisme d'épaule du bras de robot ERICC.

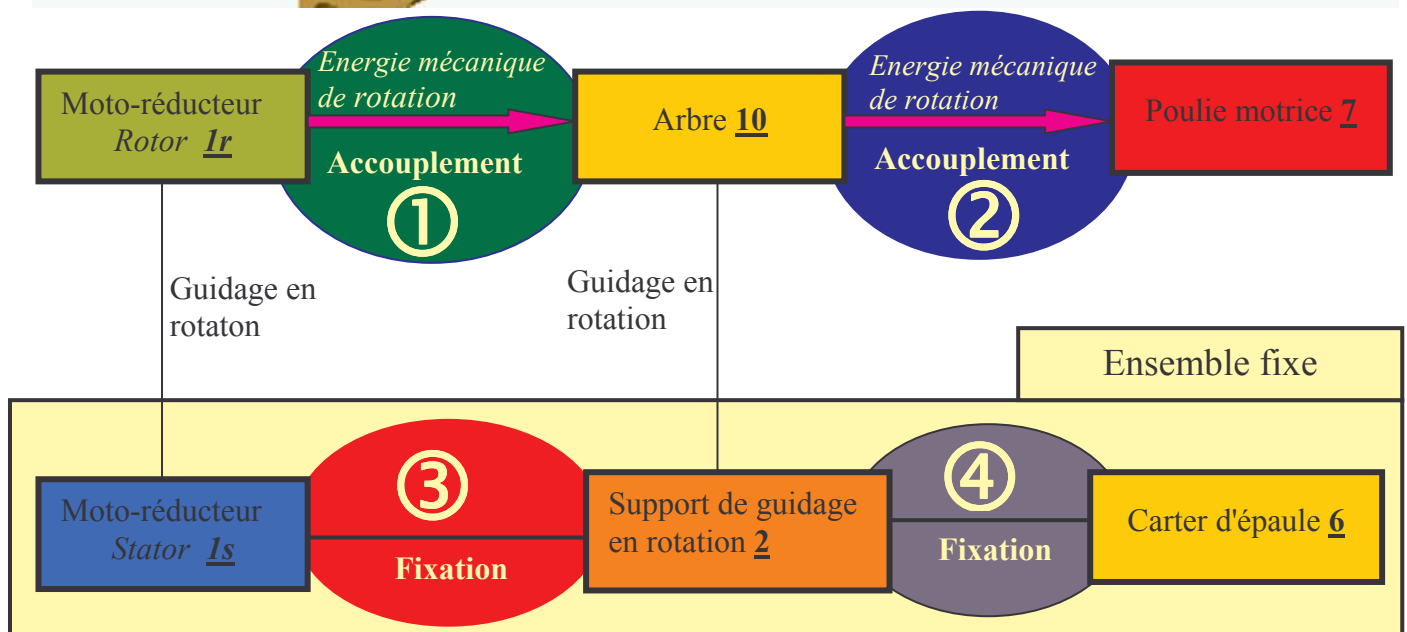
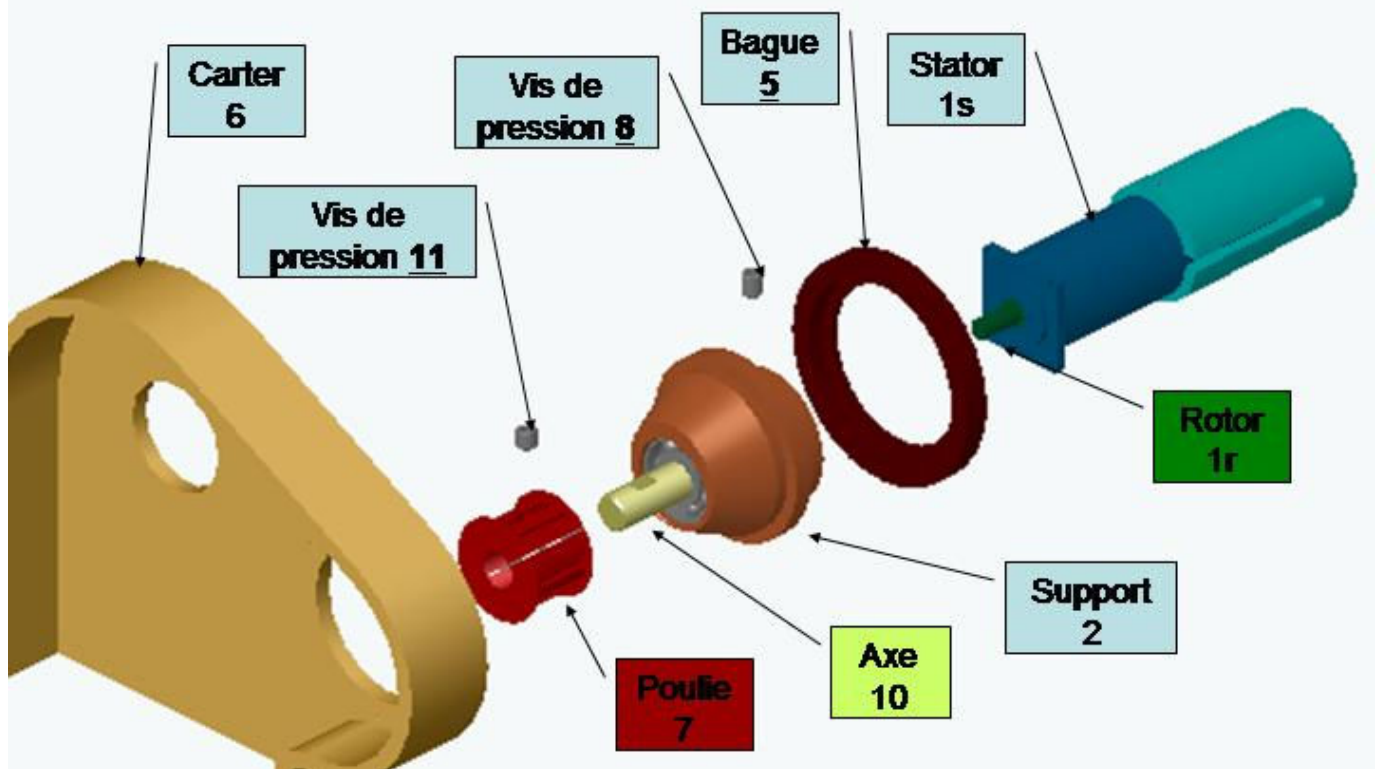


Sur les systèmes Girothicc et Ericc2 (mouvements d'épaule et de lacet), le guidage de la poulie motrice (transmission par courroie crantée) par rapport au carter et son entraînement par le moteur électrique sont réalisés de la manière suivante (voir éclatés du mécanisme d'épaule doc.P2, du robot Ericc2 doc.T4, plan d'ensemble doc.T5 et nomenclature doc.T6, et kit de motorisation constitué des pièces 1, 2, 7, 8, 9, 9', 10, 11 et 12) :

- ☞ L'arbre 10 de la poulie est guidé en rotation par deux roulements rigides à billes 9 et 9' logés dans le support 2.

- ☞ La fixation du support 2 sur le carter 6 est réalisée par pincement grâce à la bride de fixation 5 et aux trois vis 3 munies des rondelles 4.
- ☞ La fixation du moto réducteur d'entraînement 1 sur le support 2 est réalisée grâce aux 4 vis 12.
- ☞ La transmission du couple de l'arbre du moto réducteur 1 à la poulie 7 s'effectue par l'intermédiaire de la vis 8 serrée sur le méplat de l'arbre du moto réducteur 1 et de la vis 11 serrée sur le méplat de l'arbre 10.

## Eclaté de la de transmission



1S-SI	THEME n°3 - TP n°1	GIROTICC	Prépa TP
-------	--------------------	----------	----------

On s'intéresse dans ce TP aux solutions technologiques adoptées pour :

①② **Réaliser** les liaisons complètes démontables (accouplements) permettant la transmission de l'énergie mécanique de rotation depuis l'arbre 1r du moto réducteur jusqu'à la poulie motrice 7.

③④ **Immobiliser** par rapport au carter d'épaule (fixations) les pièces (stator 1s, support 2) participant au guidage en rotation.

✍ Sur le document **P2** (éclaté), **colorier** dans la couleur commune ( ①vert; ②bleu; ③rouge; ④gris ) les surfaces des pièces mises en contact pour la réalisation des liaisons complètes :

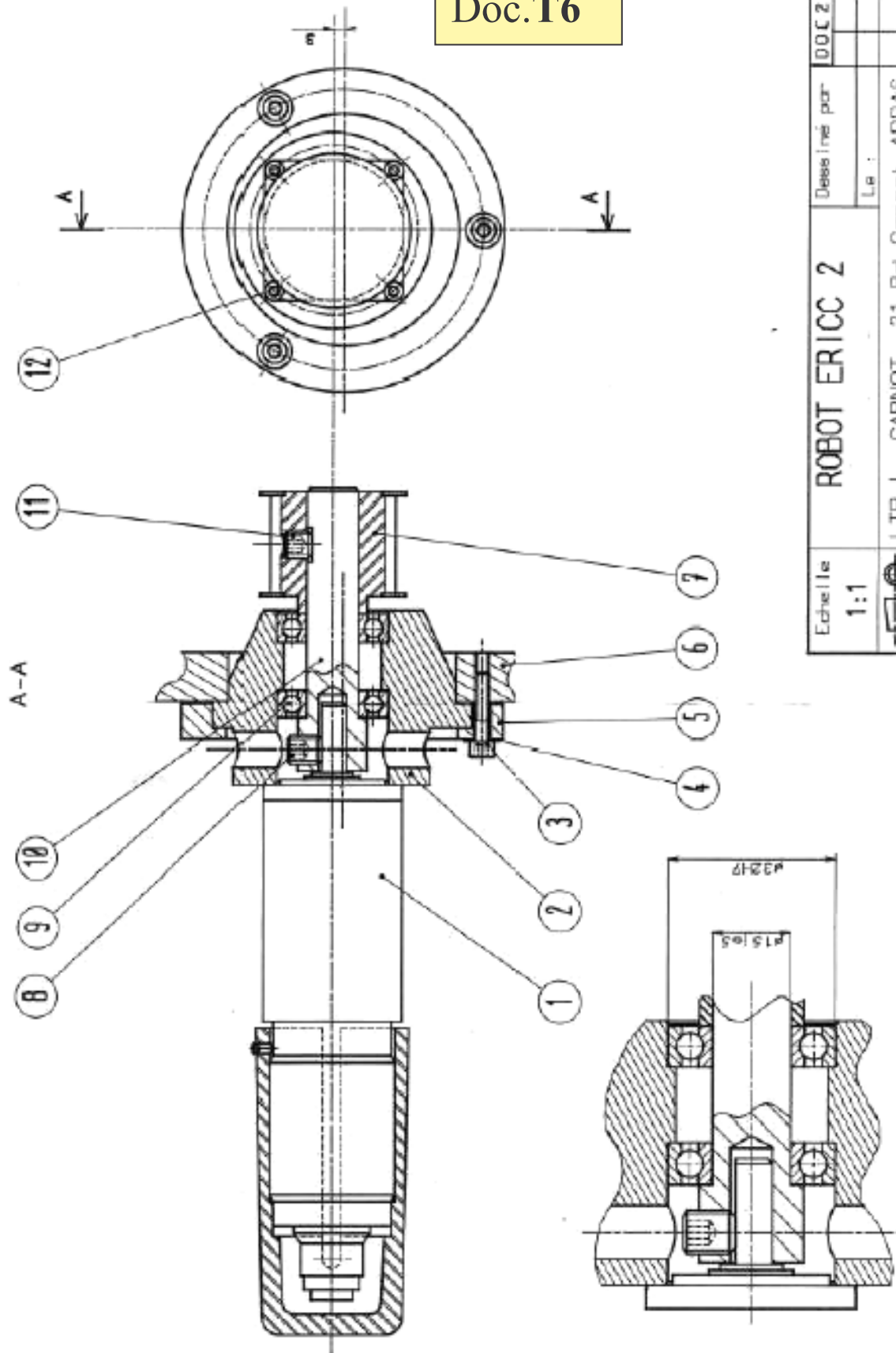
☞ *On observera que la pièce 5 (bague ou bride) n'entre pas en contact avec la pièce 6 (carter d'épaule, bâti).*

✍ **Surligner** sur le plan d'ensemble (doc. **T6**) dans les couleurs sélectionnées, les traces des surfaces de contact visibles précédemment identifiées.

*Les documents cités sont présentés ci-après...*

12	4	Vis C HC, M3-16		
11	1	Vis sans tête à bout plat HC, M8-8		Collée
10	1	Arbre		
9	2	Roulement 15 BC 00	100 C6	
8	1	Vis sans tête à bout plat HC, M8-10		Collée
7	1	Poulie		
6	1	Bâti		
5	1	Fixation		
4	3	Rondelle M 4 U		
3	3	Vis C HC, M4-20		
2	1	Support		
1	1	Moteur		
REP	NB	DESIGNATION	MATIERE	OBS
Echelle		ROBOT ERICC 2	Dessiné par JM	DOC T2
			Le -06/11/90	

Doc.T6



Echelle 1:1	ROBOT ERICC 2	Dessiné par Lé :	DOC 2
A 3	LTR L. CARNOT 21 Bd Carnot ARRAS	DRO Logiciel DMT2D	00

## Doc.P2

