**Documents Ressources**

**Robot à câbles**

**RC 4**



|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  |  |
|  |  |  |

Table des matières

[Fiche 1 Présentation Générale 2](#_Toc492547690)

[Fiche 2 Mise en Œuvre de la Barrière Automatique Sympact 2](#_Toc492547691)

[Fiche 3 Ingénierie Systèmes 4](#_Toc492547692)

[Fiche 4 Présentation des Composants du Système 7](#_Toc492547693)

[Fiche 5 Logiciel SYMPACT 9](#_Toc492547694)

# Présentation Générale

Les robots à câbles sont une classe de robots parallèles (telle que la plateforme 6 axes ou les robots delta). Sur ces robots, les liens entre la partie mobile est le bâti sont assurés par des câbles.

Les avantages de ces robots sont les suivants :

* structure légère et faible inertie en mouvement ;
* grand espace de travail ;
* rapidité ;
* transportabilité.

Les inconvénients sont :

* les câbles pouvant tirer (et pas pousser), il faut maintenir une tension permanente ce qui complexifie la commande ;
* possibilité de collisions lors de la redondance de câbles.

Domaine d’utilisation :

* manipulation de produits dans un contexte industriel ;
* caméra dans les stades.

# Mise en Œuvre du RC4

# Réalisation d’une mesure

# Ingénierie Systèmes

# Composants du Système