

Sciences de l'Ingénieur **TP n°3-Représentation technologique**  
**Support : Robot Ericc 3**



**L'objectif du TP est :**

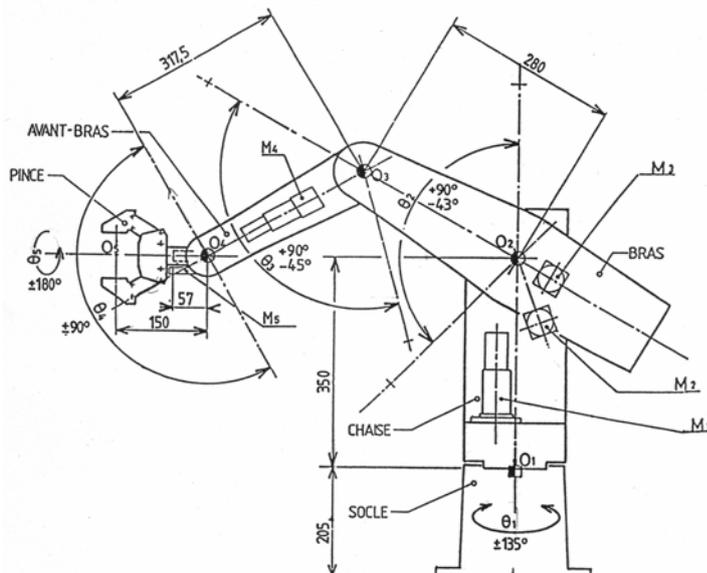
- D'apprendre les règles du dessin technique en décodant les dessins d'ensemble des bras du robot Ericc.
- D'utiliser un logiciel de DAO pour représenter une solution technologique.

## 1. Présentation.

Le robot Ericc est un robot série à 5 degrés de libertés pouvant être utilisé dans une chaîne de production ou d'assemblage automatisée. La photo ci-dessous montre une chaîne d'assemblage automobile comportant un nombre important de robot.



L'architecture du robot Ericc est donnée sur la figure suivante. On y trouve le socle, le bras, l'avant-bras et la pince. On peut aussi considérer entre la pince et l'avant-bras une pièce que l'on nommera le poignet.

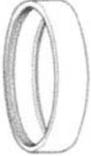


## 2. Analyse globale du système.

- ☒ Indiquez si ce support de T.P. est un "système industriel", un "système industriel didactisé" ou une "maquette". Justifiez votre réponse.



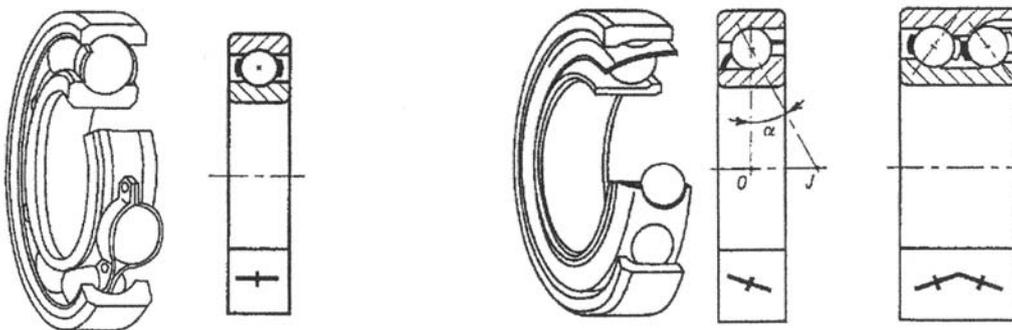
# ANNEXE :

TYPE DE ROULEMENTS	BAGUE EXTERIEURE	BAGUE INTERIEURE	ELEMENTS ROULANTS	CAGE Matière synthétique
 Roulements à billes				

## Les roulements à billes

à contact radial

à contact oblique

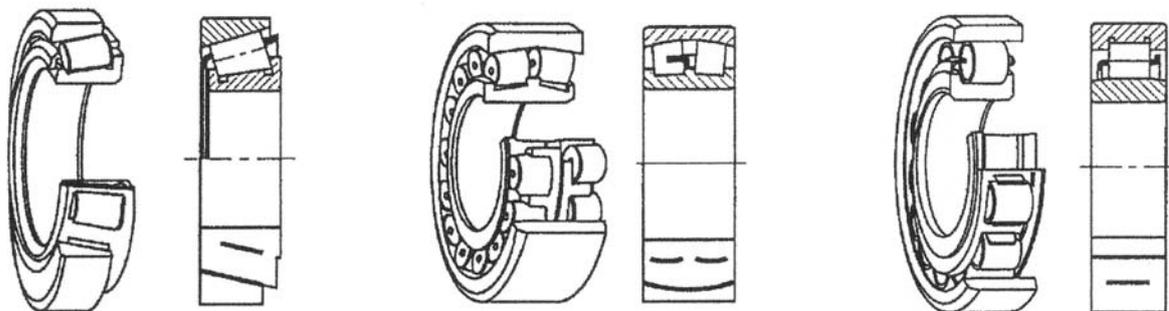


## Les roulements à rouleaux

à rouleaux coniques

à rotule sur rouleaux

à rouleaux cylindriques



## 23 - Les roulements à aiguilles

