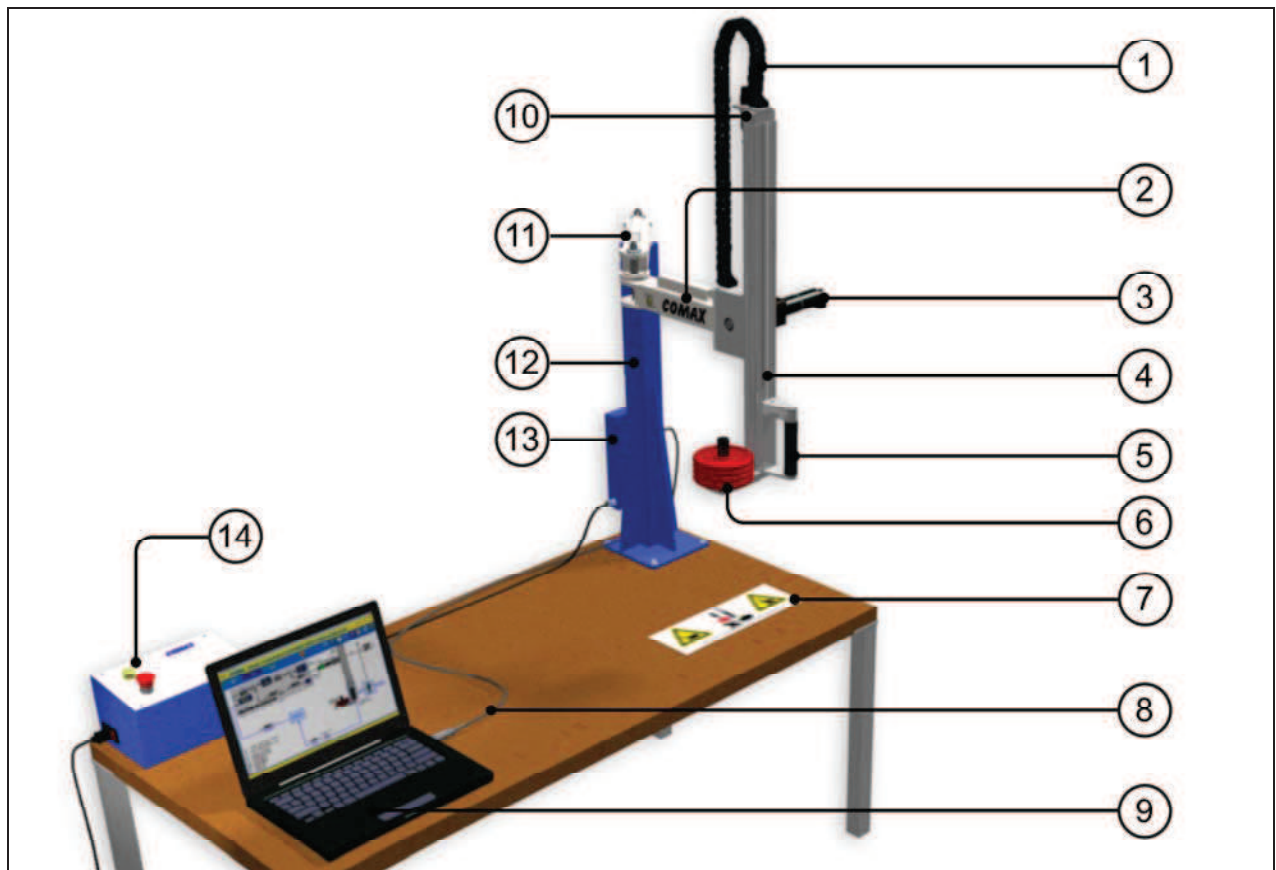


3.1 Description générale



Repère	Description
1	CHAINE PORTE-CABLES Ce composant industriel permet de guider les câbles du robot dans le déplacement de l'axe linéaire.
2	BRAS 2 Avant bras de la potence articulé (180° d'amplitude)
3	MOTOREDUCTEUR ET CODEUR Motoréducteur à courant continu (150W) équipé d'un codeur 500 impulsions
4	AXE LINEAIRE Axe linéaire à courroie crantée industriel. Course de 1000 mm.
5	POIGNEE Poignée de manœuvre intégrant le capteur d'effort (jauge de contrainte)
6	PORTE-MASSSES Permet de simuler le poids d'un outillage embarqué sur le robot.
7	AUTOCOLLANT DE SECURITE A coller obligatoirement dans la zone de travail
8	LIAISON USB Câble USB permettant de connecter le robot CoMax au PC

9	INTERFACE DE PILOTAGE ET D'ACQUISITION Permet de piloter et de paramétrer le robot CoMax et aussi de réaliser des acquisitions.
10	AMORTISSEUR REGLABLE Composant industriel permettant d'amortir les chocs lorsque l'axe arrive en butée basse.
11	BRAS 1 Bras de la potence articulé (180° d'amplitude)
12	BASE Partie basse de la potence à fixer sur une table
13	COFFRET CARTES ELECTRONIQUES Coffret contenant le conditionneur de signal du capteur de force et la carte de contrôle commande du robot.
14	PUPITRE ALIMENTATION Pupitre contenant l'alimentation 24V du robot ainsi que son frein dynamique (Shunt Régulateur).