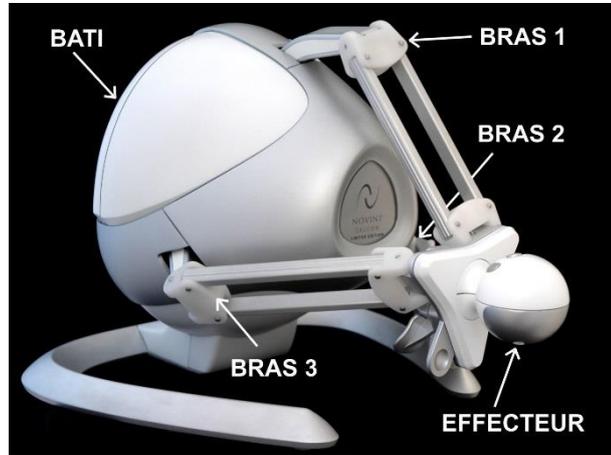


D5 - Architecture mécanique



L'interface possède une architecture mécanique de type robot parallèle de structure « Delta ». Trois bras sont actionnés indépendamment et liés à un effecteur terminal par des parallélogrammes de jonctions.

Les trois bras ont une constitution identique, décalée d'un angle de 120° .

