

1 <sup>re</sup> Spé SI 440_TP Schéma cinématique Pince v1.2	<b>Schéma cinématique</b> <b>Pince Parker</b>	TP	1
		V.Géneau	4
Nom :	Prénom :	Date :	

## PRÉSENTATION DE LA PINCE

Cette pince est un composant mécanique qui grâce à un piston 2 convertit l'énergie pneumatique en énergie mécanique de translation. Deux bielles 4a-4b transmettent le mouvement aux deux doigts. Les deux doigts en liaison pivot avec le corps de la pince sont alors mis en mouvement de rotation.



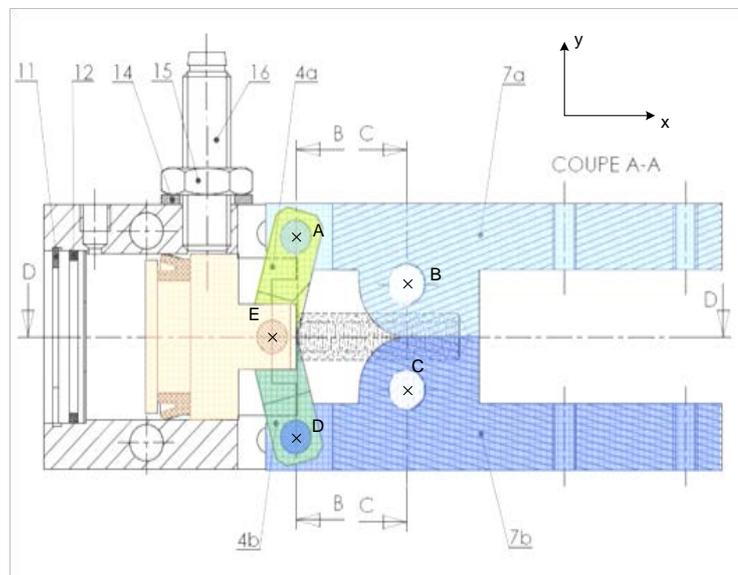
*Pince de robot PARKER*

Cette pince est utilisée dans le domaine de la robotique afin de permettre au robot de prendre et manipuler des objets.

## Travail demandé

A partir de la documentation fournie,

1. A partir du plan en vue de coupe de la pince et de la description de son fonctionnement, imaginer le schéma cinématique en vue plane. Vous pouvez tracer le schéma cinématique en couleur par dessus ce plan.



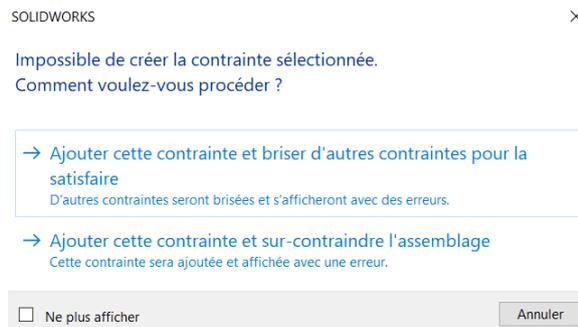
1 <sup>re</sup> Spé SI	Schéma cinématique <b>Pince Parker</b>	TP	2
		V.Géneau	4
Nom :		Prénom :	Date :

2. Réaliser dans le cadre ci-après, en couleur, le graph des liaisons de ce mécanisme



*Graph des liaisons*

3. Sur Solidworks, réaliser l'assemblage complet des sous-ensembles S1 à S6  
Ce message d'erreur devrait apparaître au cours de vos manipulations au moment où vous souhaitez ajouter une des dernières contraintes



Solidworks tente de vous expliquer qu'il y a hyperstaticité !

4. Rechercher sur internet et recopier la définition de « hyperstatisme ».





