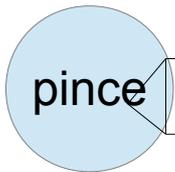


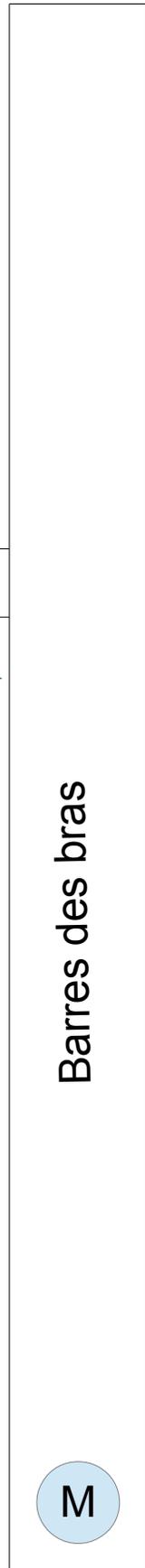
10 Cm  
en plus



pince



Pinces et bras



Barres des bras



M

Allure Générale de la Mécanique  
du ROBOT, compartiments en  
vue transversale

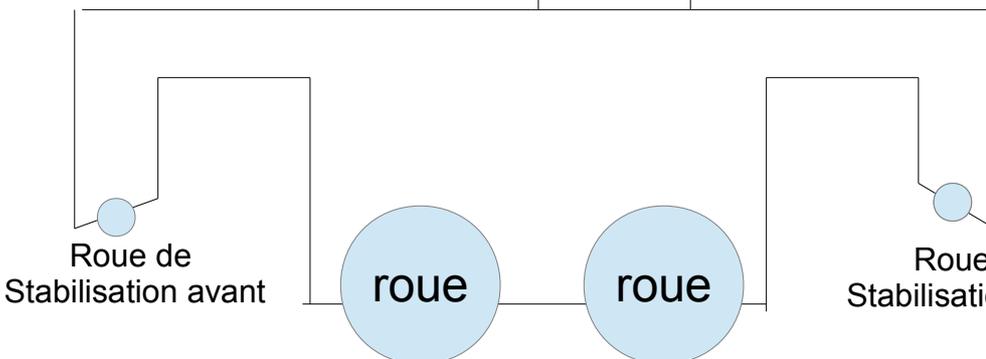


CORPS



Barre et support des bras

SUPPORT



Roue de  
Stabilisation avant

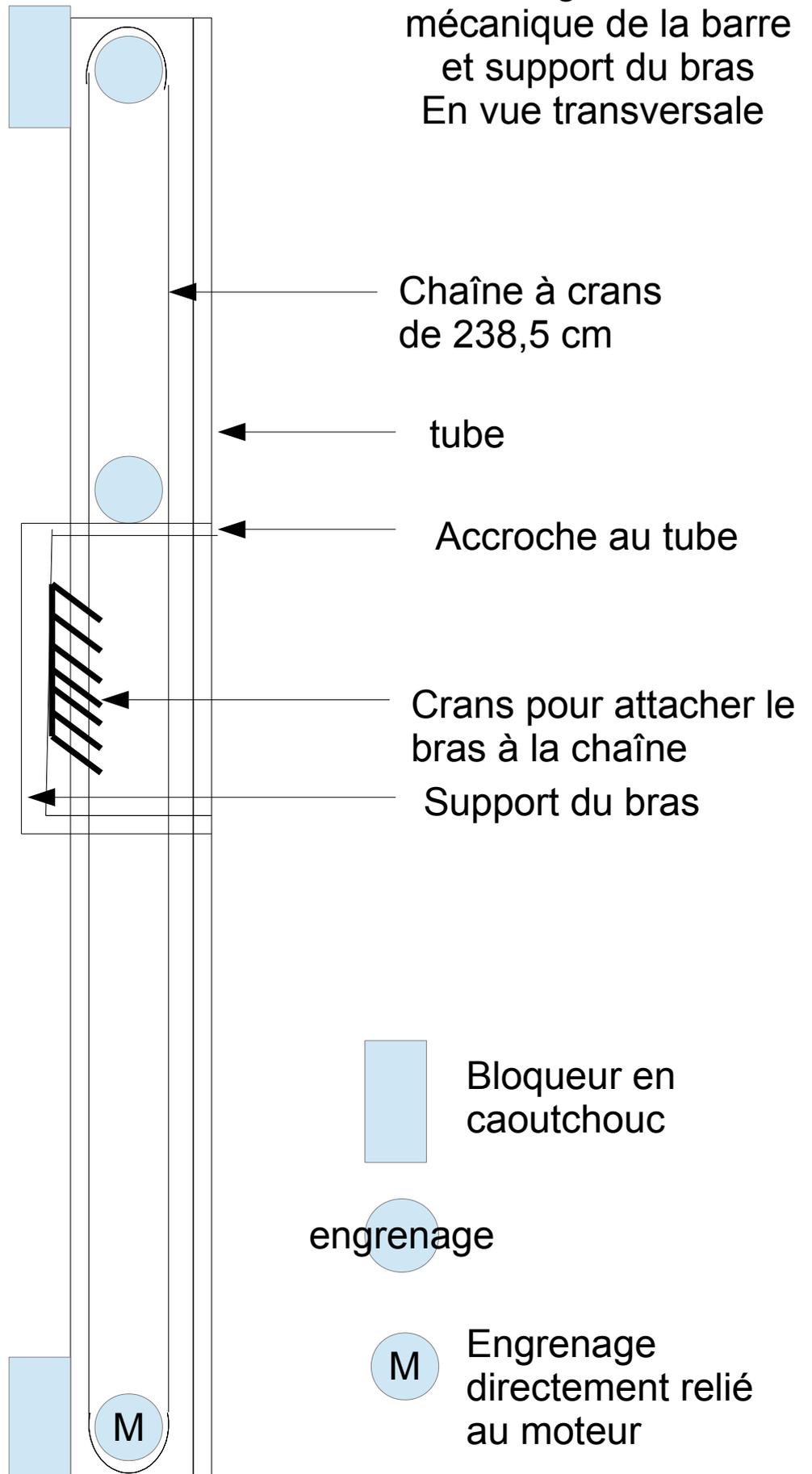
roue

roue

Roue de  
Stabilisation arrière

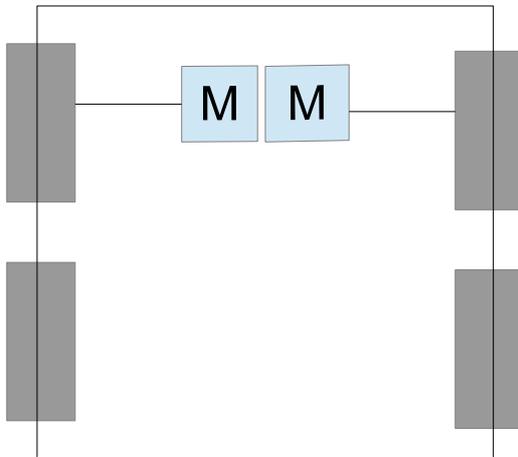
10 cm

Allure générale et  
mécanique de la barre  
et support du bras  
En vue transversale



10 cm

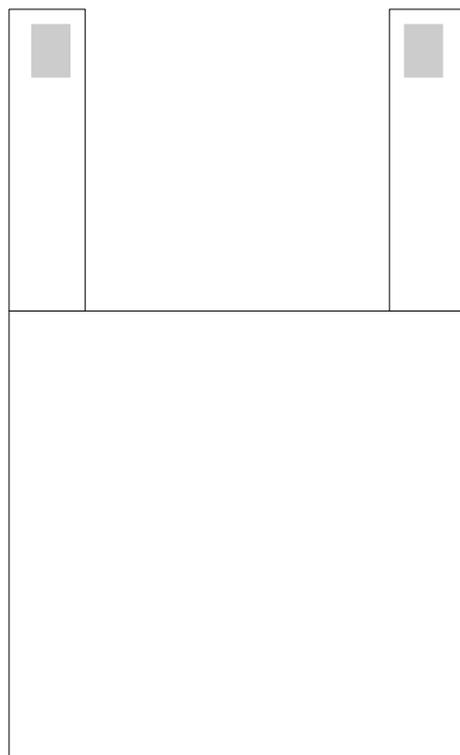
Allure générale et  
mécanique du support  
En vue de haut



| Engrenage

■ Roue

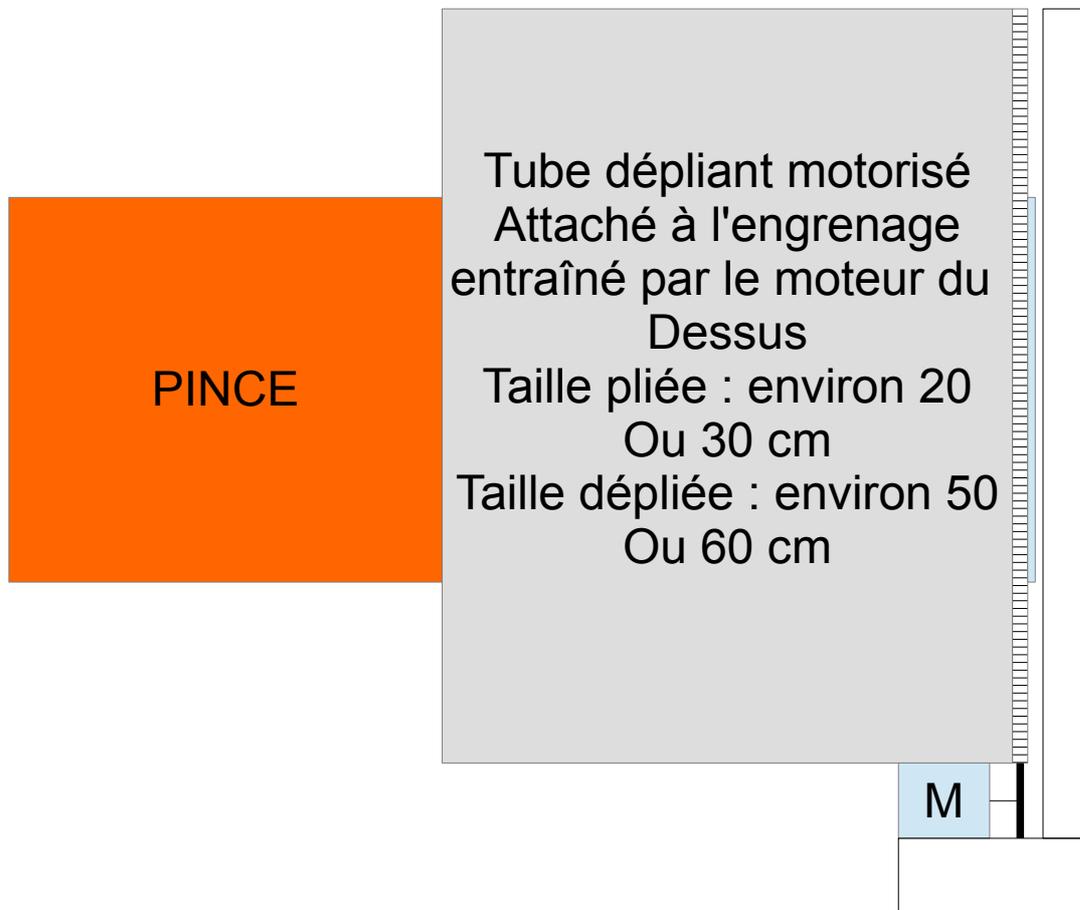
■ M Moteur



■ Stabilisateur :  
roue libre type  
caddie

5 cm

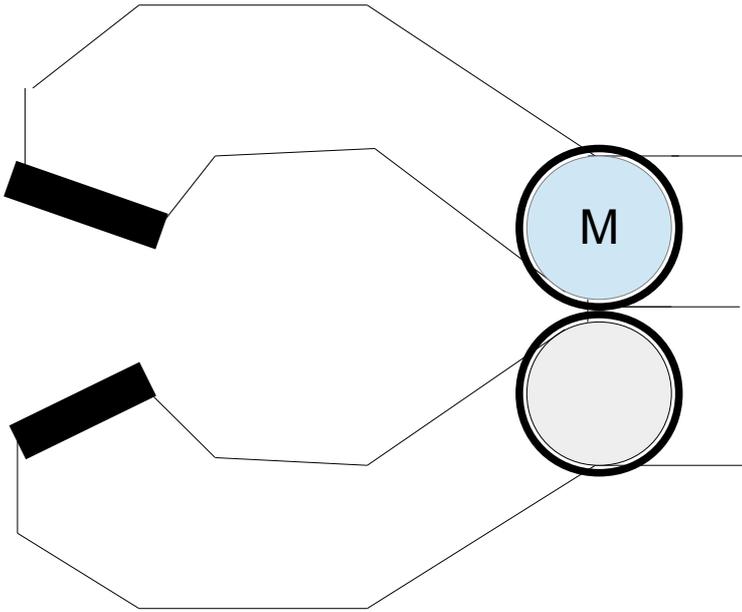
# Allure générale et mécanique du bras



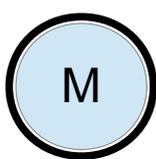
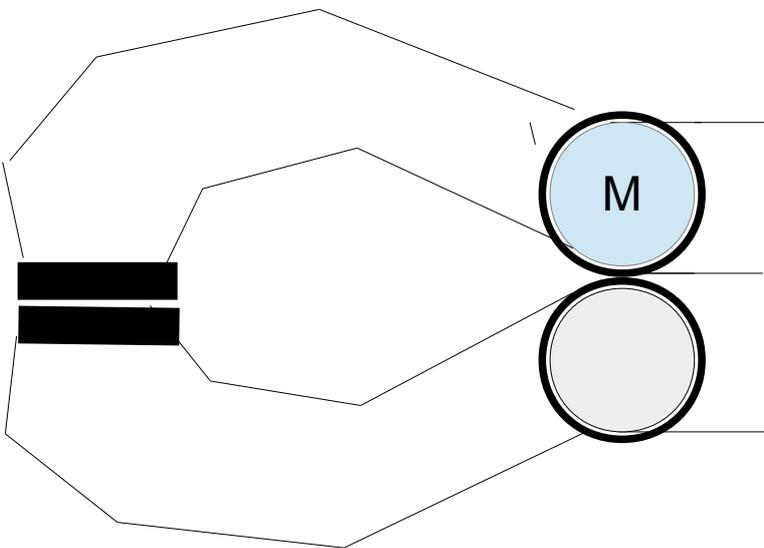
4 cm

# Allure générale et mécanique de la pince

## PINCE (vue transversale) ouverte



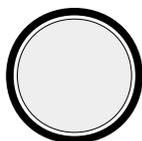
## PINCE (vue transversale) fermée



Moteur entraînant un engrenage au dessus



Engrenage



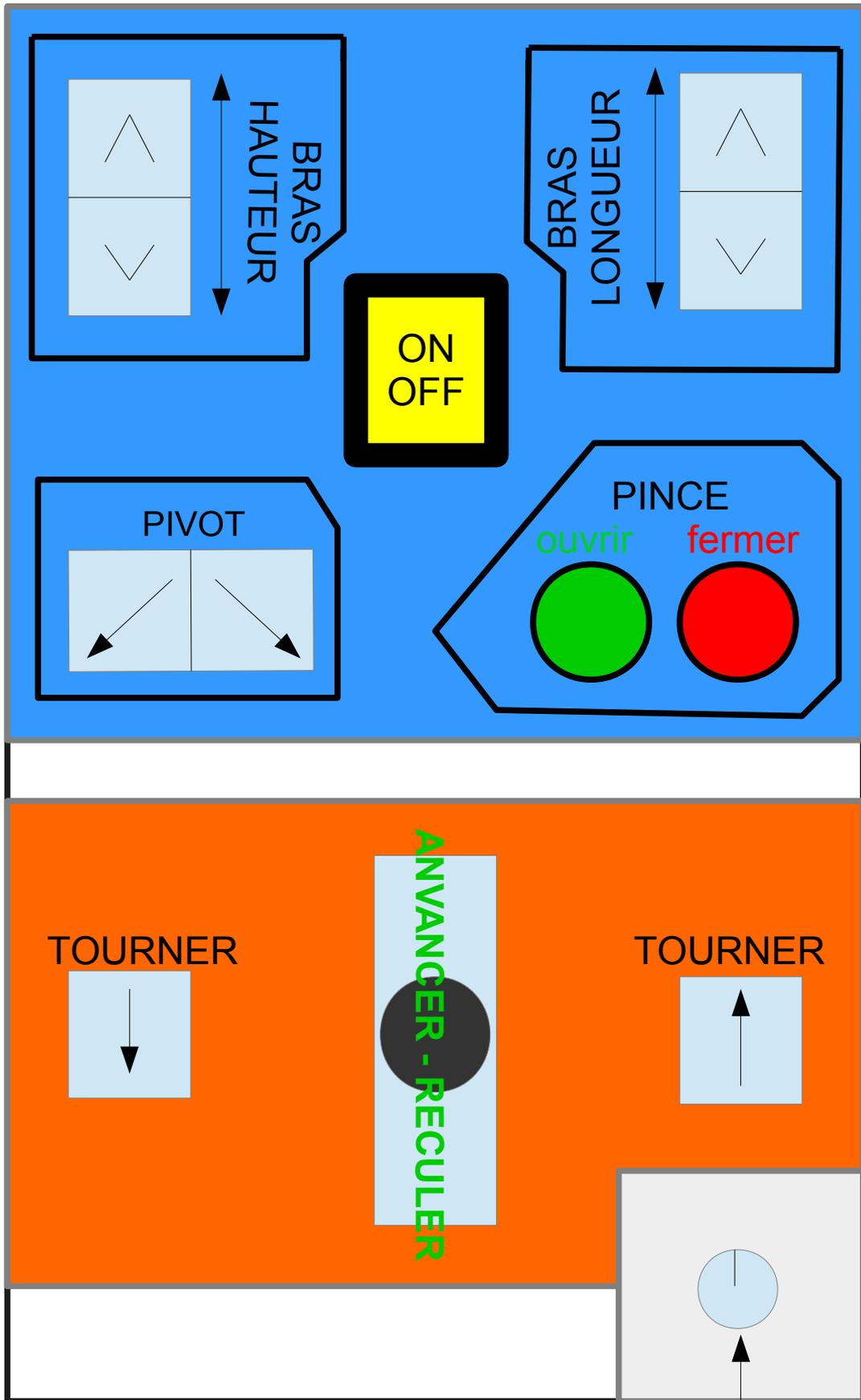
Roulis activé par engrenage



Surface adhérente

4 cm

# Schéma fonctionnel du placement des touches sur l'application



Contrôle général de la vitesse des mouvements du robot