

SPECIFICATIONS TECHNIQUES DU BRAS D'ASSISTANCE MUSCULAIRE

Présentation technique

L'appareillage fonctionne grâce à l'énergie pneumatique. Un réseau pneumatique classique (6bars) est donc suffisant.

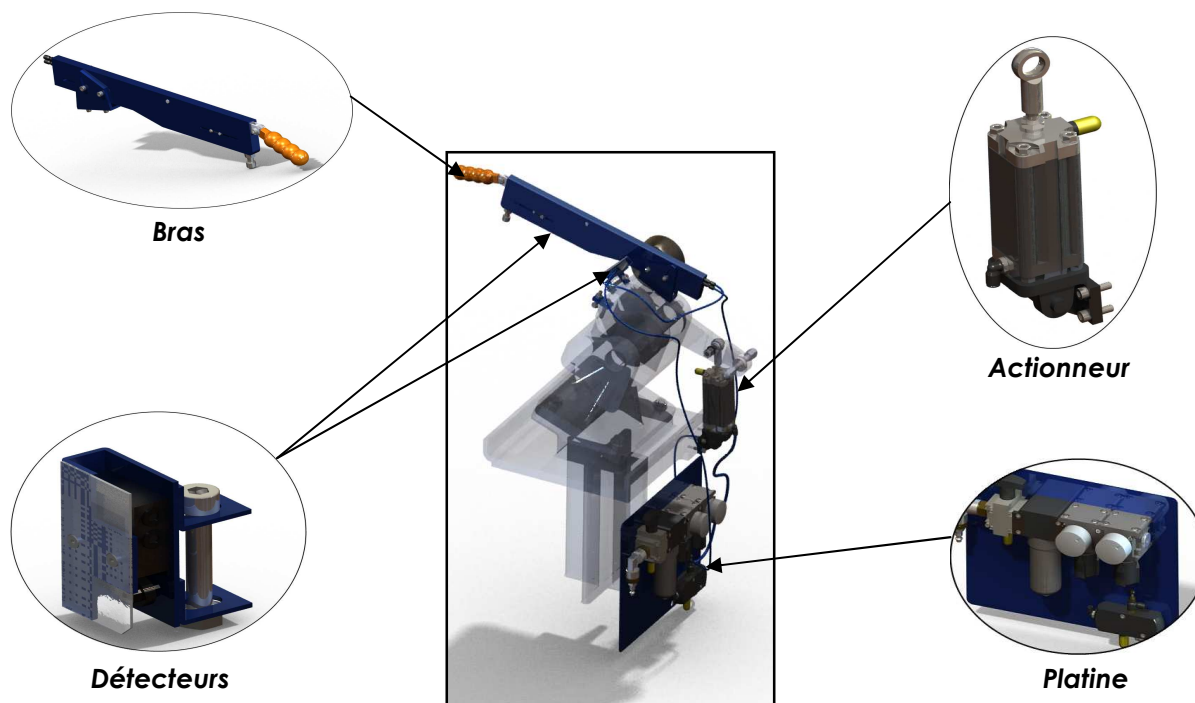
Il est composé de 4 sous ensembles mécanique et pneumatique avec au minimum :

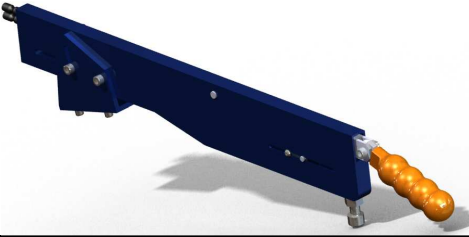
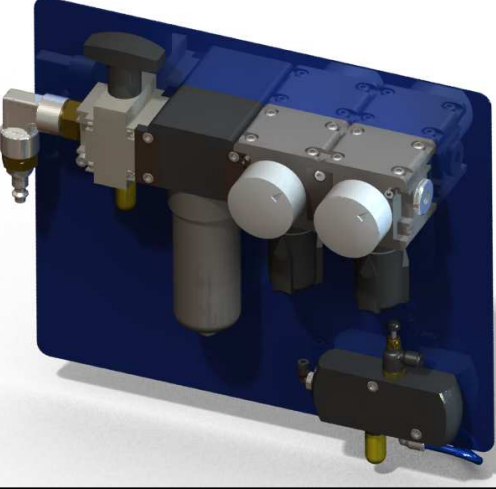

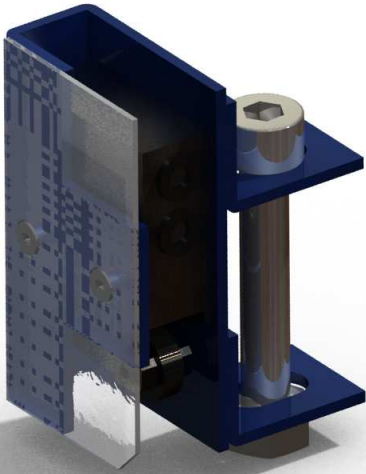
- Le bras.
- L'actionneur.
- La commande pneumatique.
- Deux détecteurs.

Les dimensions et formes des pièces sont adaptées suivant les applications.

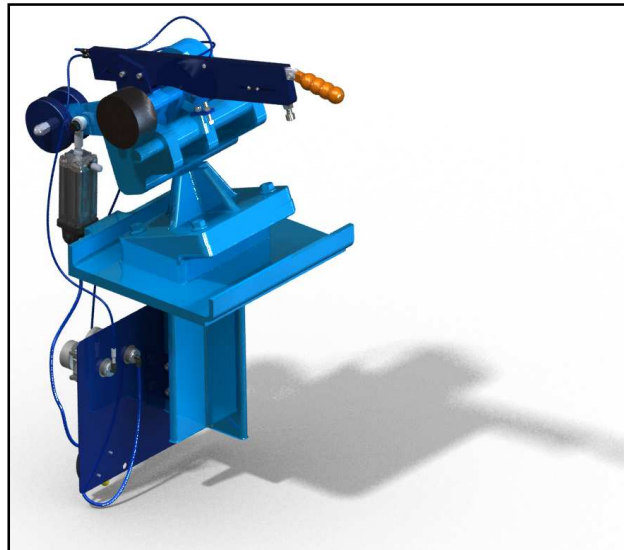
Le nombre de détecteurs peut être ajusté suivant les fonctions, la qualité et la sécurité souhaitées.

Les différents composants



	
<p>Bras de commande Doté d'une poignée ergonomique offrant à l'opérateur un maximum de confort</p>	<p>Platine de pilotage pneumatique Platine de commande de l'actionneur et traitement de l'air (modulaire suivant les applications)</p>
	
<p>Actionneur Actionneur pneumatique type vérin simple effet dimensionné suivant les besoins</p>	<p>Détecteurs 2 détecteurs : un pour la détection du contact de l'outil avec la pièce et un autre intégré au bras et actionné par l'opérateur lors de la phase de travail.</p>

Exemple d'application



Intégration de l'assistance musculaire sur une rogneuse

Description du cycle

<p>Position repos</p>	<p>Phase d'approche : L'opérateur descend la poignée, il y a contact entre l'outil et la pièce, le premier détecteur est activé</p>	<p>Phase de travail: L'opérateur exerce un effort légèrement plus important, le deuxième détecteur est activé et le vérin passe en position travail. La phase de fabrication commence, l'opérateur peut l'arrêter à tout moment en relâchant la pression</p>	<p>Phase d'arrêt : Une fois l'opération de fabrication terminée, l'opérateur relâche la pression sur la poignée, le vérin passe en phase repos, l'opérateur peut remonter l'outillage manuellement sans effort</p>