



Le dispositif proposé devra pouvoir être actionné électriquement via une boîte à bouton afin de pouvoir tester ses performances manuellement.

Notre objectif est de disposer d'un système de préhension de pièce performant dans un premier temps. La solution proposée ne traitera pas ni la problématique de la localisation de la pièce ni son interfaçage avec le bras robotisé sur lequel il sera installé à terme.

Prérequis :