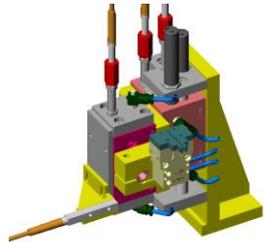


Activité 2-4			Support : « Manipulateur Legrand »							
Manipulations	TD	Evaluation			Durée : ½ h					
Compétences à acquérir										
A- Analyser			B- Modéliser		C- Expérimenter		D- Communiquer			
A1	A2	A3	B1	B2	B3	B4	C1	C2	D1	D2
<i>Matériel à disposition :</i> <ul style="list-style-type: none"> Manipulateur Legrand 						<i>Documents à disposition :</i> <ul style="list-style-type: none"> GDI et la fiche matériaux 				

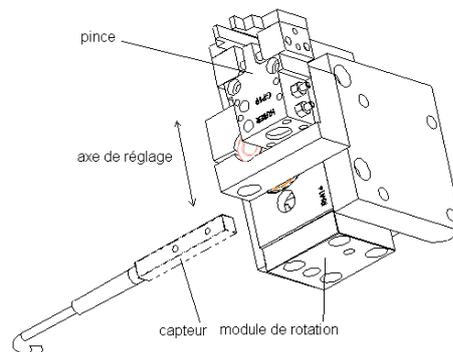
Assemblage du capteur sur le bras

Le bras manipulateur étudié est un élément d'une installation d'assemblage et de test de la partie interne d'interrupteurs Legrand. Il saisit les contacts et les dépose dans les boîtiers. La rotation est assurée par le module de rotation RM16 développé par AFAG. Les capteurs 2s1 et 2s0 informent l'automate de la position de la pince. L'objectif est de proposer une solution pour assembler le capteur 2s1 sur le module de rotation.

1. Cahier des charges

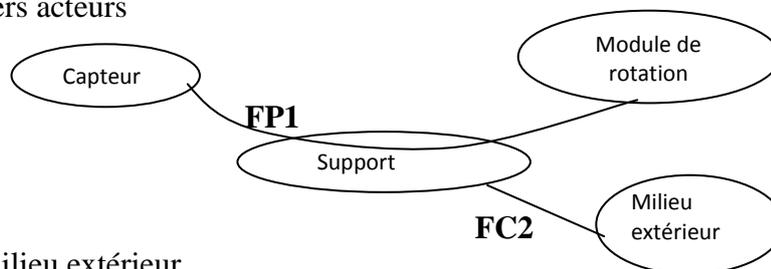
Le capteur de proximité 2s1 détecte la présence de la pince en position basse. On envisage de la fixer au module RM 16. La solution proposée doit permettre le réglage de façon continue selon l'axe vertical, avec une amplitude de 5 mm minimum.

Choisir le matériau respectant la fonction contrainte FC2



2. Etude fonctionnelle

Diagramme des inters acteurs



FC2 : Résister au milieu extérieur

