

PINCE MANIPULATRICE POUR ROBOT T3

FICHE N° 4607

PRÉSERVER
SAUVEGARDER
VALORISER

Période de fabrication : 1975-1999

Fabricant : Jeulin

Domaines : Physique

Sous-domaines : Electronique

Organisme : Université de Lille

Ville : Villeneuve-d'Ascq

Modèle : Pince manipulatrice T3 (000403)

Matériaux :

Description

Cette pince manipulatrice pour robot T3 est composée d'une pince motorisée sur support et de son cordon de branchement. La pince est accompagnée d'un ensemble d'accessoires : une carte-interface à monter dans le robot T3, un câble de liaison pour opérer la connexion entre la carte et le circuit principal, une puce EPROM qui contient le logiciel et quatre cartes de commande à perforer.

La pince manipulatrice pour robot T3 est un accessoire pour le robot T3 de marque Jeulin, lui permettant d'opérer des manipulations. Une fois raccordée au robot en suivant la notice d'installation, ce dernier peut être programmé grâce aux cartes à perforer afin de réaliser des mouvements simples comme lever ou baisser la pince.

Utilisation

Cette pince manipulatrice pour robot T3 a été utilisée par l'Institut universitaire de formation des maîtres (IUFM) de Lille dans le cadre de travaux pratiques en informatique et en électronique.





Pour nous citer :

Base de la Mission nationale de sauvegarde et de valorisation du patrimoine scientifique et technique contemporain, PATSTEC, Pince manipulatrice pour robot T3 (Jeulin), <https://www.patstec.fr/ressources/objets/detail?id=25662>, consulté le 2026-10-24