

ROBOT ERICC SEMI-INDUSTRIEL

FICHE N° 258

PRÉSERVER
SAUVEGARDER
VALORISER

Période de fabrication : 1975-1999

Fabricant : Barras Provence

Domaines : Physique, Informatique et Communication

Sous-domaines : Electronique

Organisme : Institut national des sciences appliquées (INSA)

Ville : Toulouse

Modèle : type Ericc

Matériaux :

Description

Ce robot Ericc semi-industriel comprend un porteur, un coffret de contrôle, un terminal de programmation (minitel) et un boîtier de commande. Ce produit a été développé en collaboration avec le L.A.I.M. (Laboratoire d'Automatique et d'Informatique de Marseille / Faculté Saint Jérôme). Le bras du robot présente cinq degrés de liberté en déplacement sphérique de dimension humaine. Pour la rotation et l'inclinaison, il utilise des moteurs pas à pas. Par ailleurs sont présents sur le bras des moteurs à courant continu, des capteurs de position et de vitesse. L'articulation s'effectue sur roulements à billes. En bout de pince, la charge maximale s'élève à 1 kg et la vitesse maximale à 0,8 m/s.

Utilisation

Ce robot est adapté à l'enseignement et opérationnel en milieu industriel. Il peut effectuer des tâches de manutention telles que le chargement ou le déchargement de postes de production, le rangement de pièces ou d'outils sur magasin intermédiaire, le montage et le démontage.



Pour nous citer :

Base de la Mission nationale de sauvegarde et de valorisation du patrimoine scientifique et technique contemporain, PATSTEC, Robot Ericc semi-industriel (Barras Provence), <https://www.patstec.fr/ressources/objets/detail?id=6625>, consulté le 2026-07-24