

## Main pour la palettisation

### Fonctions à réaliser

La palettisation des piles de carton à la sortie des installations DYNAPACK est actuellement effectuée par des tables effectuant plusieurs opérations successives de positionnement, de retournement et de dépose.

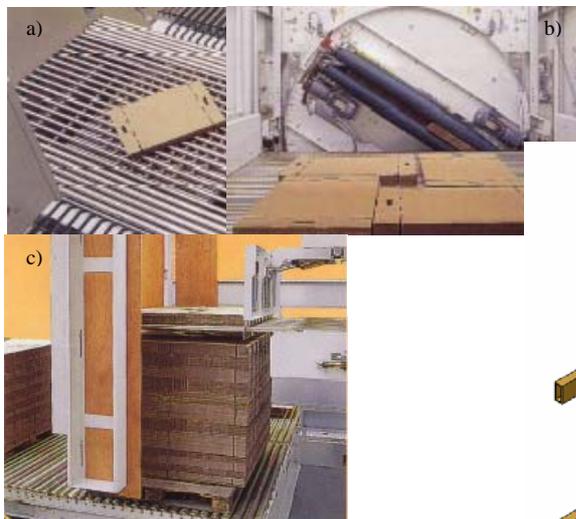


Figure 1 : a) Positionnement ; b) Retournement  
b) Dépose

Le système actuel présente l'inconvénient de prendre une place considérable pour réaliser toutes ces fonctions.

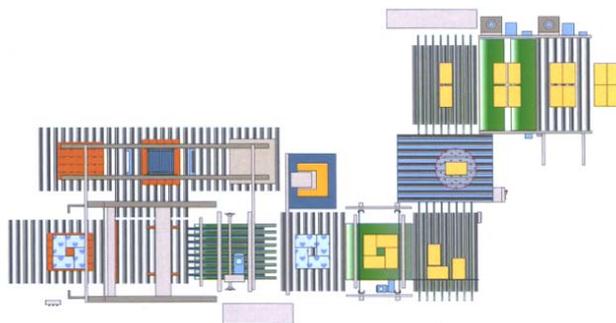


Figure 2 : Implantation actuelle

### Objectifs

L'objectif du travail est de concevoir une main mécanique de robot permettant de réaliser presque simultanément toutes ces fonctions, ceci dans un espacement beaucoup plus réduit. Le positionnement est effectué par le bras du robot. La main réalise les fonctions de retournement et de dépose.

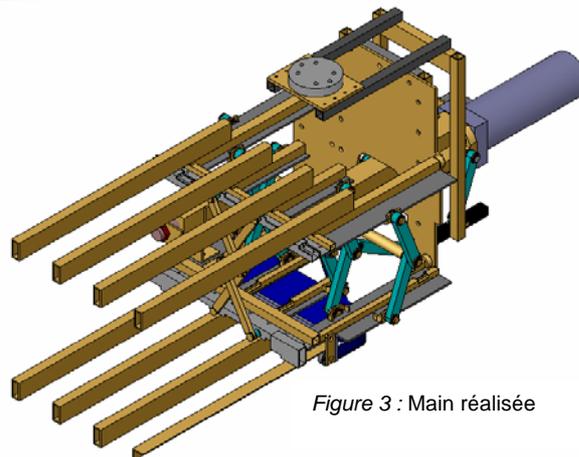


Figure 3 : Main réalisée

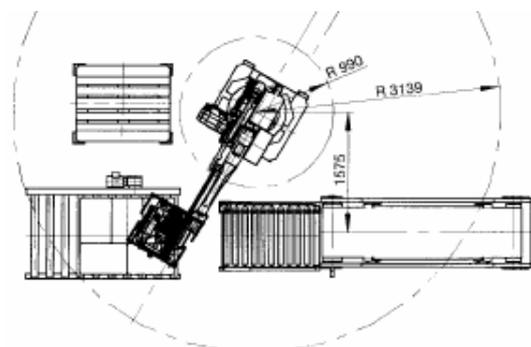


Figure 4 : Implantation future