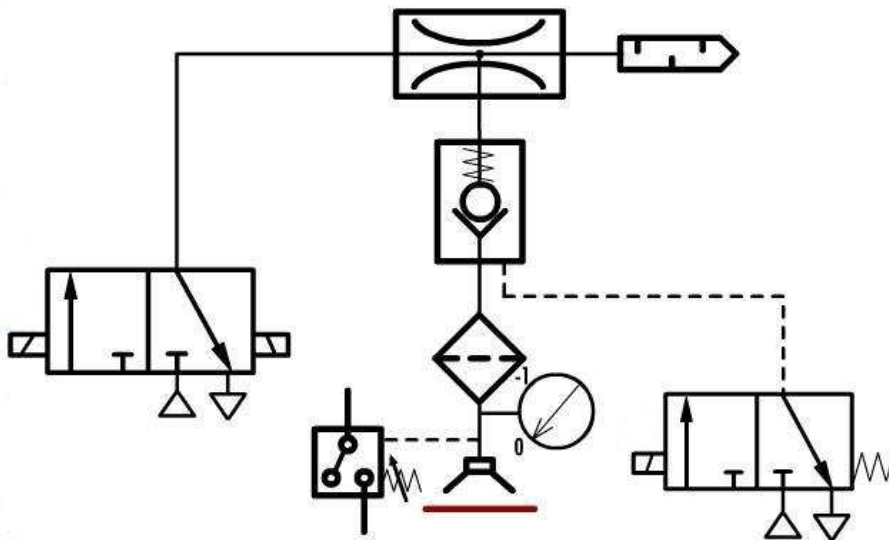


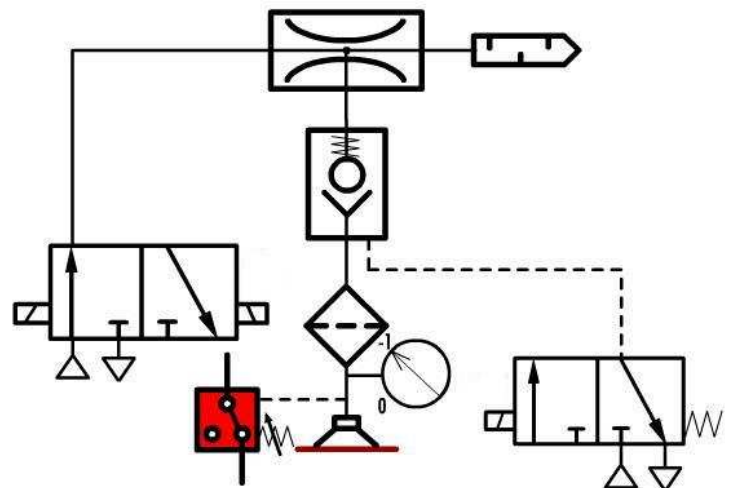
La préhension par le vide est une *technique de manipulation d'objet* très fréquemment utilisée dans l'industrie. Assez *simple à mettre en œuvre*, cette technique est souvent plus *économique* que de fabriquer des pinces adaptées aux pièces à manipuler.

## Principe de fonctionnement

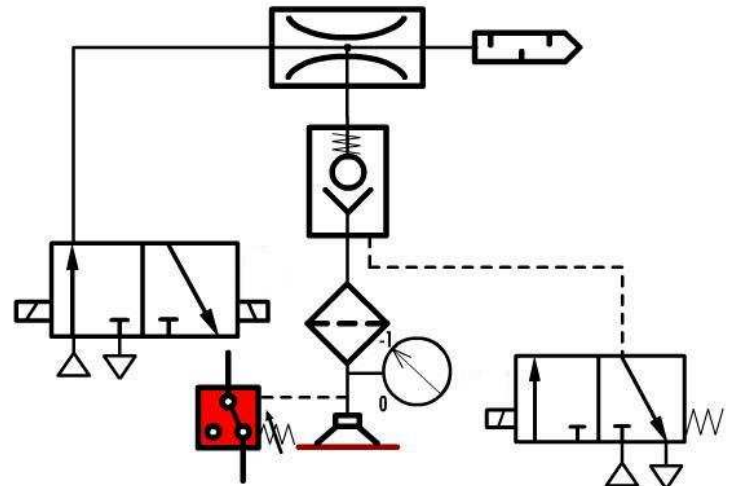
1<sup>ère</sup> phase : Le système est *au repos*. La bille du clapet est plaquée sur le siège par le ressort. L'objet à manipuler *n'est pas aspiré*.



2<sup>ème</sup> phase : Le *générateur* est alimenté. *L'air est aspiré à travers le clapet* (la bille est décollée de son siège par le courant d'aspiration), le filtre et la ventouse. L'objet est *plaqué sur la ventouse*.



**3<sup>ème</sup> phase** : Le signal de **pilotage du clapet** repousse la bille. Malgré le fonctionnement du générateur de vide, de l'air peut pénétrer dans la ventouse et **la dépression est annulée**.



*Exemple d'utilisation : Conditionneuse RAVOUX - Poste de bouchonnage*

