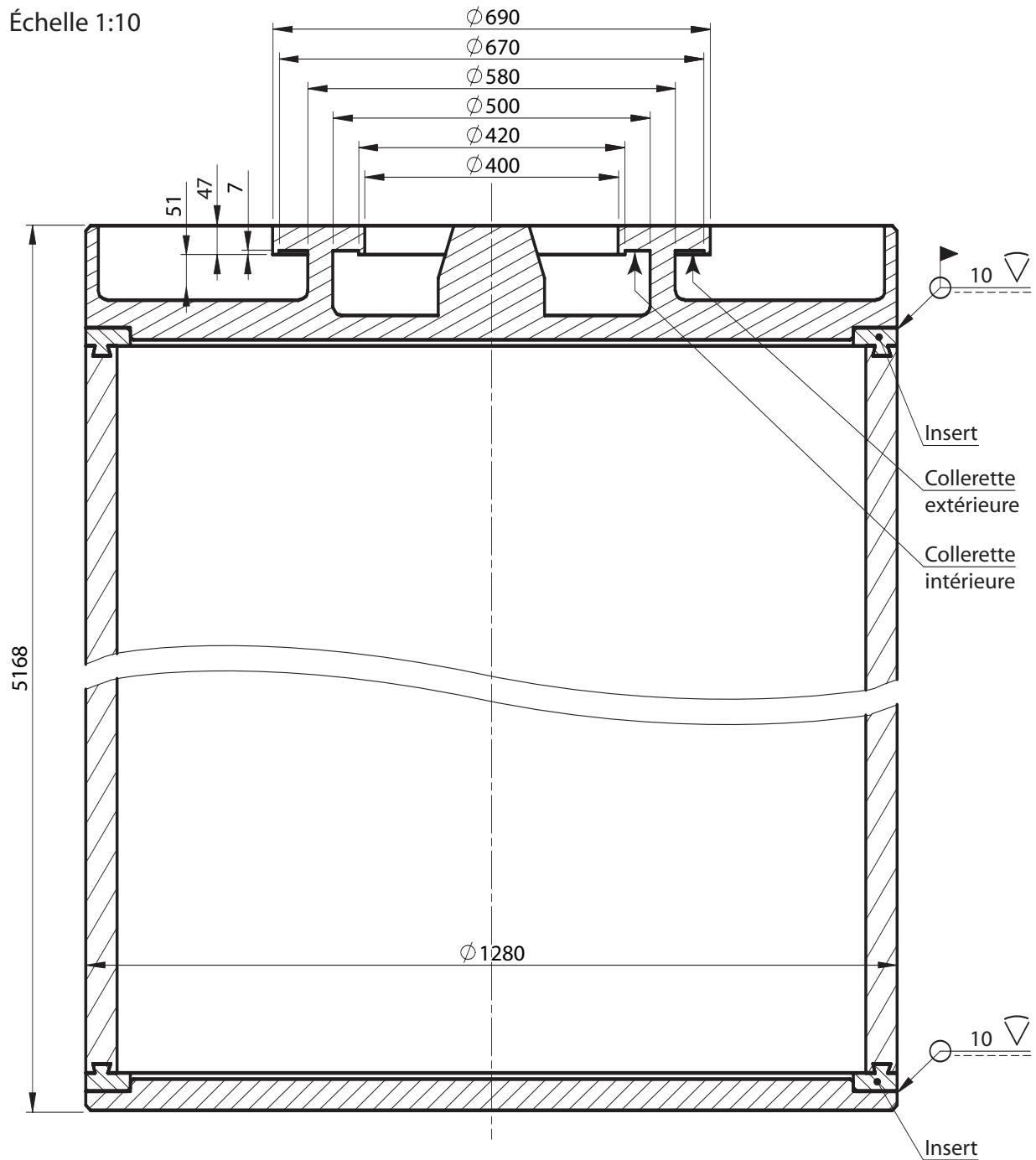


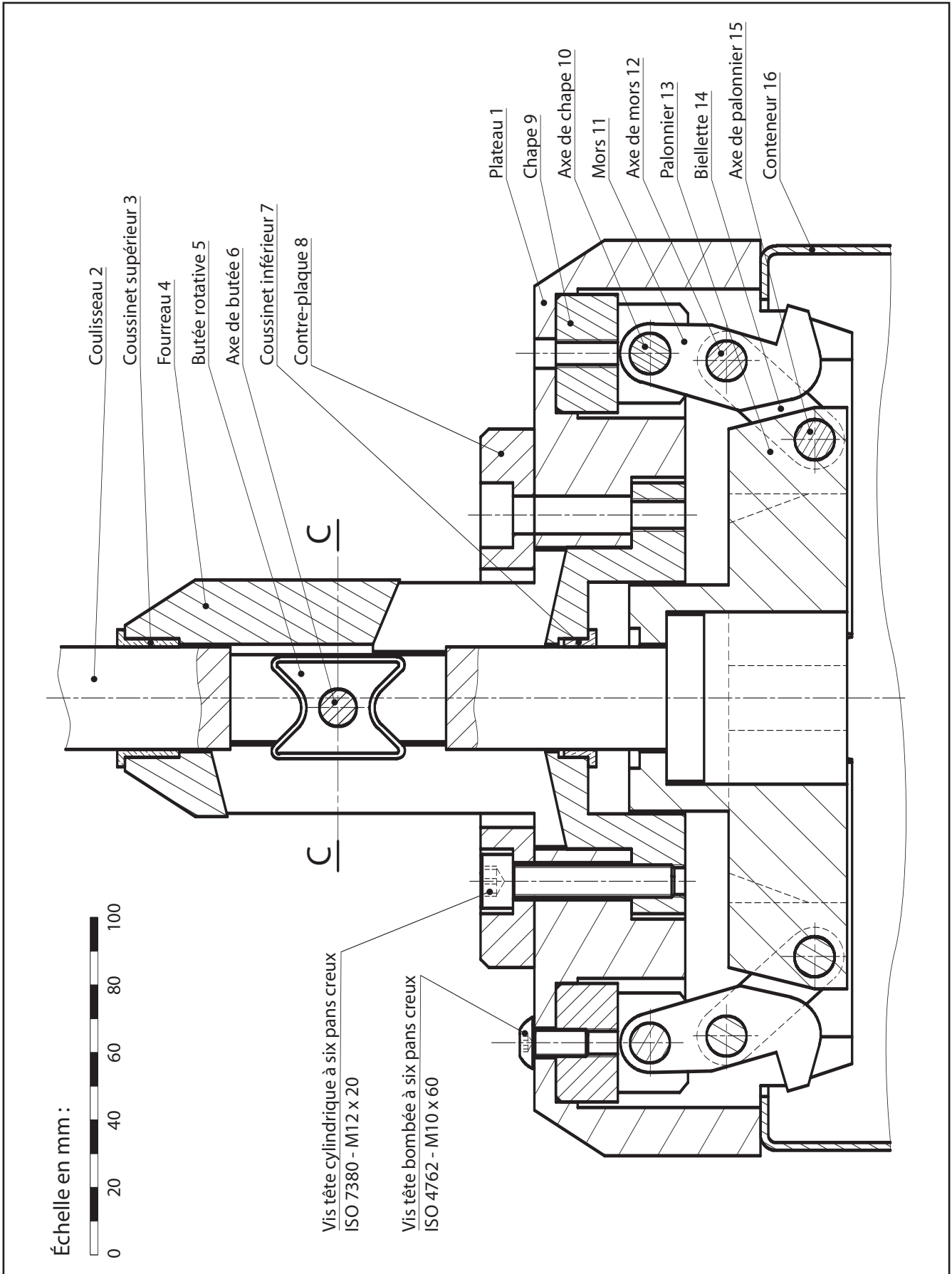
Annexe B1
Conteneur – Dimensions et interface de préhension

Échelle 1:10

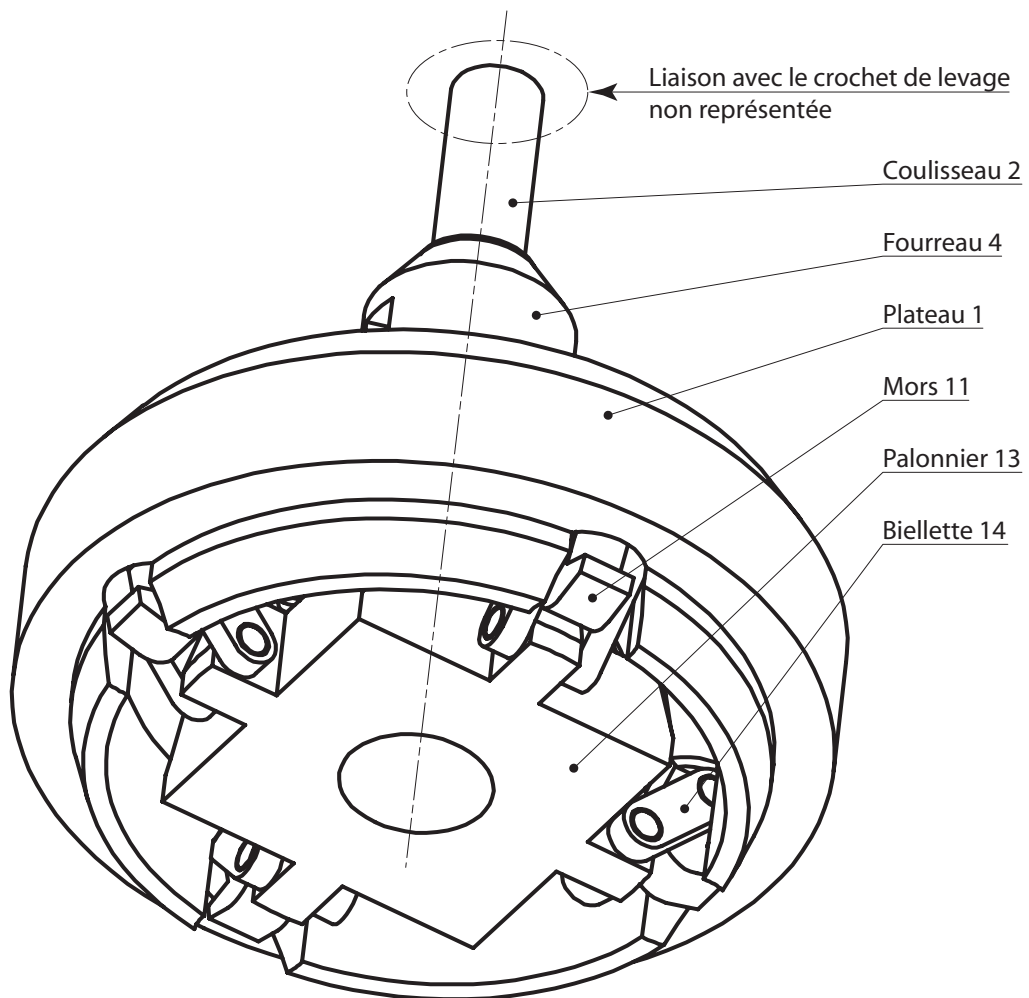


Alvéoles non représentées
Masse maximale, conteneur plein = 20 tonnes

Annexe B2.a
Préhenseur à inertie (grappin) – Coupe



Annexe B2.b
Préhenseur à inertie – Perspective

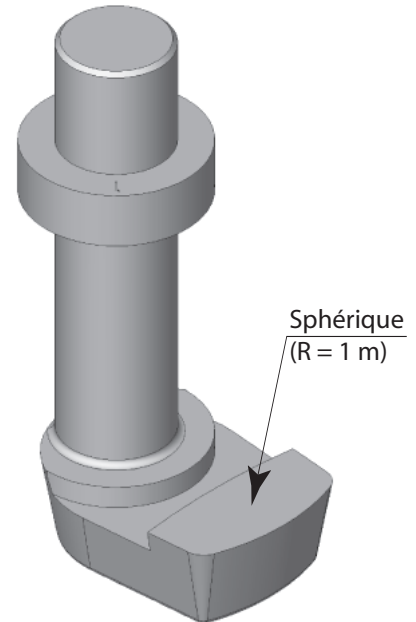
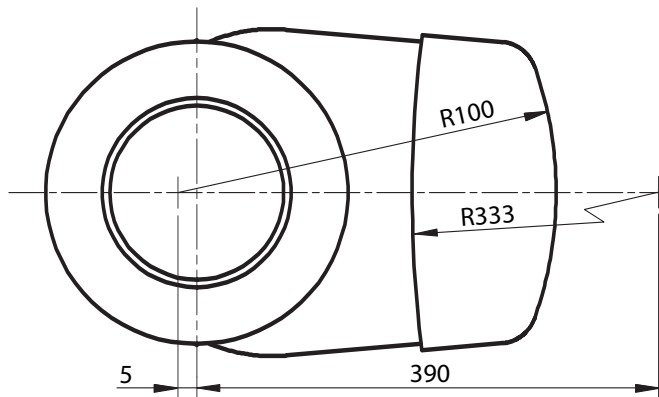


Annexe B3
Préhenseur à doigts pivotants – Détail des doigts

Échelle 1:2

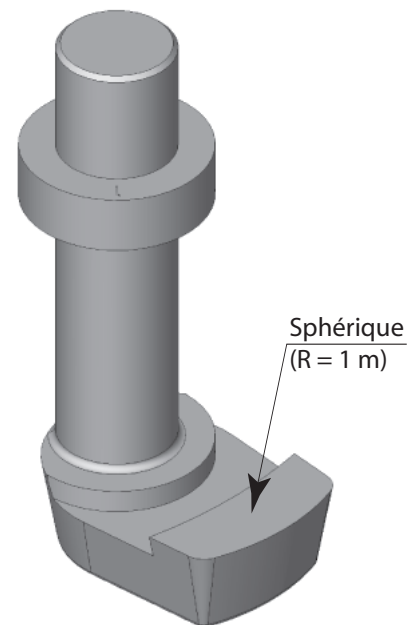
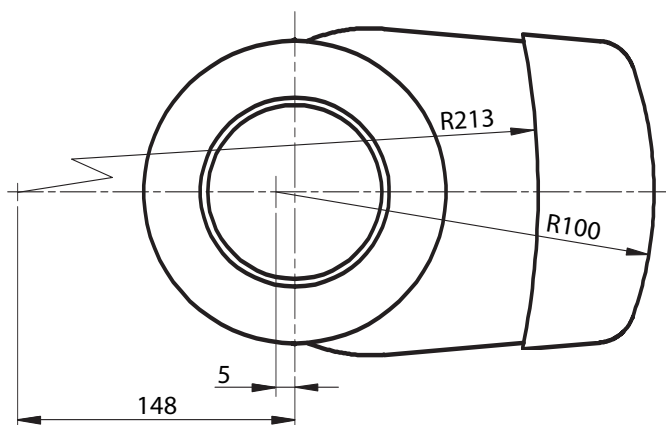
Doigt extérieur

Vue de dessus



Doigt intérieur

Vue de dessus



Annexe B4

Préhenseur à doigts pivotants – Comportement mécanique des doigts

