

# Démonstrateur retournement d'une pièce par deux robots

Notice d'utilisation



**Table des matières**

Mise en marche des robots.....3

Arrêt des robots.....3

Déroulé d’une « partie ».....3

## Mise en marche des robots

Branchez les deux robots avec les alimentations prévues. Basculez les interrupteurs de chaque robot. Lorsque la led située sur la face arrière du robot devient bleue ou verte le robot est prêt. Vous pouvez alors calibrer les robots.

Ouvrez ensuite deux fois l'application Niryo studio, connectez vous aux deux robots, et lancez les programmes robot 1 et robot 2.

Lancez enfin le programme sur la carte arduino.

Lorsque vous appuierez sur le bouton poussoir connecté à la carte arduino, le programme se lance et effectue le retournement de votre pièce.

## Arrêt des robots

Pour éteindre le démonstrateur, il suffit de stopper le programme de chaque robot sur Niryo Studio, puis de rester appuyé sur bouton poussoir du robot jusqu'à ce que la led du robot devienne violette, pour pouvoir ensuite basculer les interrupteurs des robots et les débrancher.

## Déroulé d'une « partie »

Lors de l'appuie sur le bouton poussoir, le robot 1 prend l'objet déposé devant lui, le déplace pour le tendre au robot 2, ensuite le robot 2 se déplace jusqu'à l'objet et le saisi, le robot 1 lâche l'objet et retourne à sa position de départ, et enfin le robot 2 dépose l'objet devant lui, retourné, puis revient à sa position de départ.