

Fusionnage Projet

Deboxeur robotisé



Merger les deux projets

Pour commencer, il faut prendre les deux projets qu’on a fait individuellement et le met sur le même poste afin que le projet final ne soit que sur un poste et qu’une seule CPU.

Ce qui est important, c’est de choisir les mêmes fichier .eds afin que la caméra soit bien dans Automation Studio avec les bon paramètres de configuration (Adresse IP de la caméra etc..).

Screen

Ensuite le plus important afin que le projet puisse fonctionner il faut bien changer les nœuds PowerLink puisque si la caméra, le robot on le même nœud, le projet ne fonctionnera pas.

Screen

Ensuite, on peut voir que la caméra envoie bien les informations sur l’autre PC.

Screen