

Annexe

Expression du besoin robot



# contexte

(voir expression du besoin général)

# expression du besoin

Ma tâche est de piloter un bras robotisé afin d’aller récupérer les récipients que contiennent des caisses. Pour savoir où se trouve les récipients dans la caisse nous allons utiliser une caméra qui indiquera au robot la position desdits récipients via une base de données. Il faudra donc que la liaison entre la BDD et le robot soit faite. Les récipients sortis de la caisse par le robot seront ensuite déposés sur un convoyeur.