

Une image contenant texte

Description générée automatiquement

04 janvier 2023

Rapport

Julien sueurI

Castel Frere

Table des matières

[1. Introduction 1](#_Toc131235948)

[A. Besoin 1](#_Toc131235949)

[B. Spécifications fonctionnelles 1](#_Toc131235950)

[C. Spécifications techniques 1](#_Toc131235951)

[Matériel 2](#_Toc131235952)

[Logiciel 2](#_Toc131235953)

[2. Réalisation des tâches 2](#_Toc131235954)

# Introduction

## Besoin

Le « deboxeur » est un des ilots de travail que l’on peut retrouver sur une chaîne d’embouteillage. Les années précédentes nous avions développé pour CASTEL l’ilot « Encaissage » associé aux convoyeurs de la chaîne, le tout développer avec des solutions « motion » de chez B&R. Cette année les étudiants auront en charge de développer une solution automatisée / robotisée du déboxage, sachant que l’objectif sur 2 ans sera de superviser l’ensemble de la chaine d’embouteillage avec les différents ilots qui la compose.

## Spécifications fonctionnelles

La base de données doit permettre de stocker des données utiles pour le robot et la caméra pour leur bon fonctionnement. De plus, via une interface web, un responsable dois pouvoir visualiser plusieurs informations sur le système :

* Accéder à l’historique
* Consulté l’état des machines
* Le temps
* Le comptage

La base de données sera relier à la CPU B&R affin de communiquer les information avec le reste du système.

## Spécifications techniques

### Matériel

* PC de développement avec Linux Ubuntu
* CPU B&R
* PC industriel

### Logiciel

* LAMP
* Automotion Studio

# Réalisation des tâches