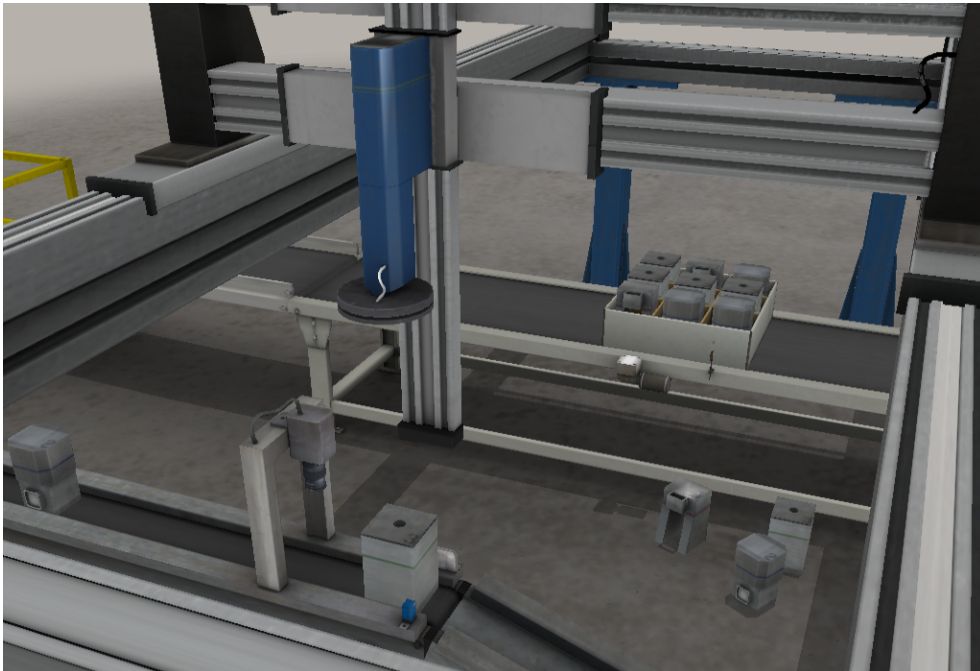




TP capteurs
Commande d'un robot Pick and Place

Valentin DOSIAS, Maxence NEUS



Novembre 2021

Contents

1	Introduction	2
2	Composants de base	2
2.1	Préhension	2
2.2	Placement de pièce	2
3	Une pièce par boîte	2
3.1	Admission de pièces	2
3.2	Déplacement vers la boîte	2
4	Remplissage d'une boîte	2
4.1	Nouveau programme de déplacement	2
5	Tri par type de pièce	2
5.1	Nouvelle admission de pièces	2
5.2	Ajustement du programme de déplacement	2
6	Conclusion	2

- 1 Introduction**
- 2 Composants de base**
 - 2.1 Préhension**
 - 2.2 Placement de pièce**
- 3 Une pièce par boîte**
 - 3.1 Admission de pièces**
 - 3.2 Déplacement vers la boîte**
- 4 Remplissage d'une boîte**
 - 4.1 Nouveau programme de déplacement**
- 5 Tri par type de pièce**
 - 5.1 Nouvelle admission de pièces**
 - 5.2 Ajustement du programme de déplacement**
- 6 Conclusion**