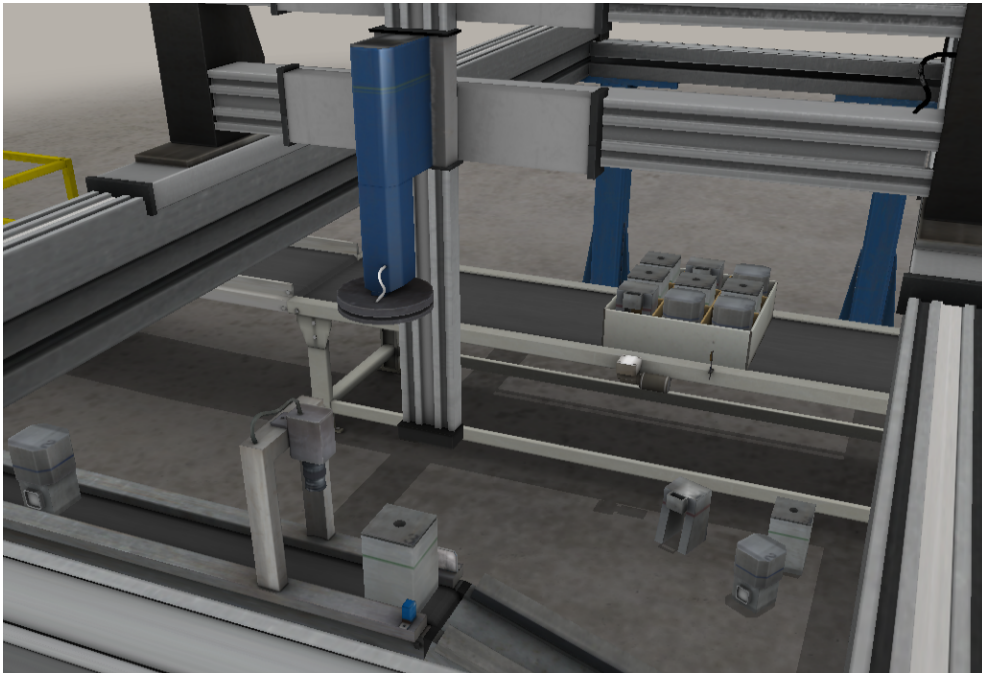




TP capteurs
Commande d'un robot Pick and Place

Valentin DOSIAS, Maxence NEUS



Novembre 2021

Contents

1	Introduction	2
2	Une pièce par boîte	2
3	Encapsulation des tâches de base	2
4	Remplissage d'une boîte	2
4.1	Admission de pièces	2
4.2	Nouveau programme de déplacement	2
5	Tri par type de pièce	3
5.1	Nouvelle admission de pièces	3
5.2	Ajustement du programme de déplacement	3
6	Conclusion	3

1 Introduction

2 Une pièce par boîte

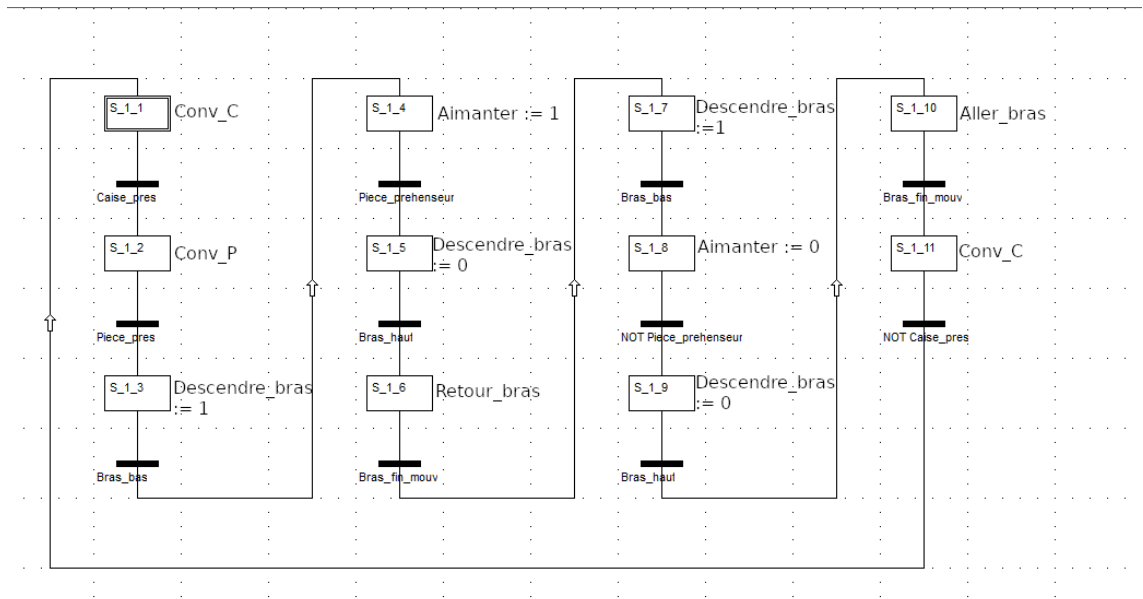


Figure 1: Une pièce par boîte

3 Encapsulation des tâches de base

Préhension

Dépose de pièce

4 Remplissage d'une boîte

4.1 Admission de pièces

Lecture du code pièce

4.2 Nouveau programme de déplacement

Logique de gestion des pièces

Algorithme de positionnement

5 Tri par type de pièce

5.1 Nouvelle admission de pièces

5.2 Ajustement du programme de déplacement

6 Conclusion