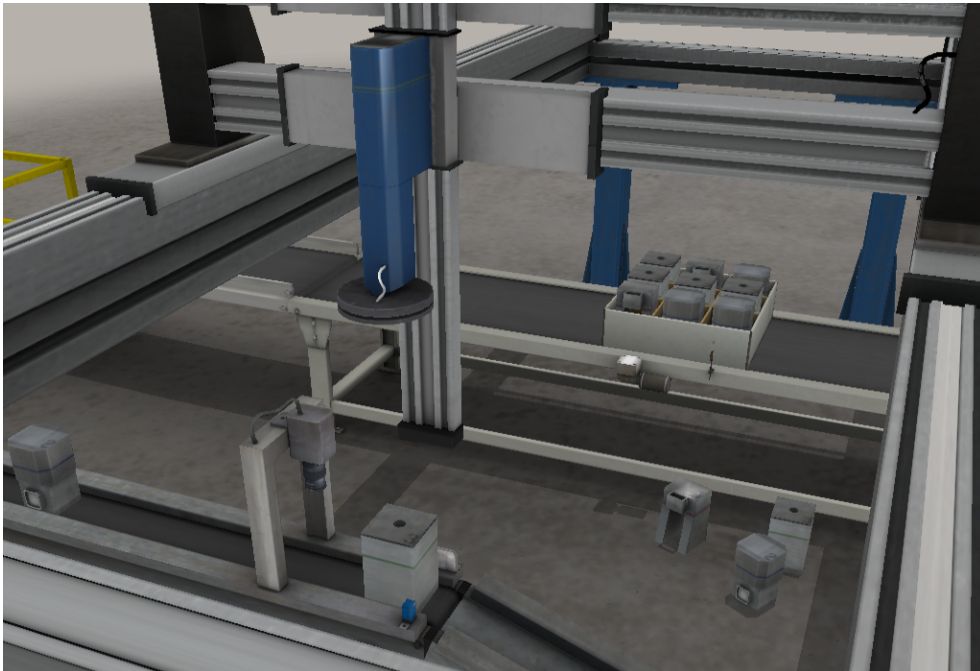




**TP capteurs**  
**Commande d'un robot Pick and Place**

**Valentin DOSIAS, Maxence NEUS**



**Novembre 2021**

# Contents

|          |  |          |
|----------|--|----------|
| <b>1</b> | <b>Introduction</b>                              | <b>2</b> |
| <b>2</b> | <b>Composants de base</b>                        | <b>2</b> |
| 2.1      | Préhension . . . . .                             | 2        |
| 2.2      | Placement de pièce . . . . .                     | 2        |
| <b>3</b> | <b>Une pièce par boîte</b>                       | <b>2</b> |
| <b>4</b> | <b>Remplissage d'une boîte</b>                   | <b>3</b> |
| 4.1      | Nouveau programme de déplacement . . . . .       | 3        |
| <b>5</b> | <b>Tri par type de pièce</b>                     | <b>3</b> |
| 5.1      | Nouvelle admission de pièces . . . . .           | 3        |
| 5.2      | Ajustement du programme de déplacement . . . . . | 3        |
| <b>6</b> | <b>Conclusion</b>                                | <b>3</b> |

# 1 Introduction

## 2 Composants de base

### 2.1 Préhension

### 2.2 Placement de pièce

## 3 Une pièce par boîte

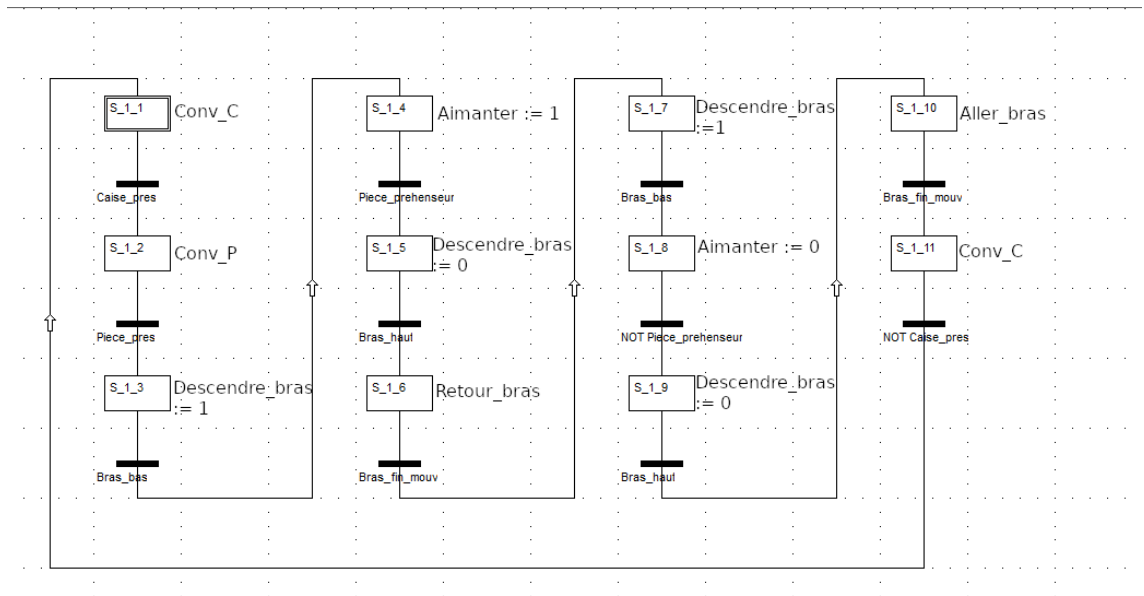


Figure 1: Une pièce par boîte

type

## **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**