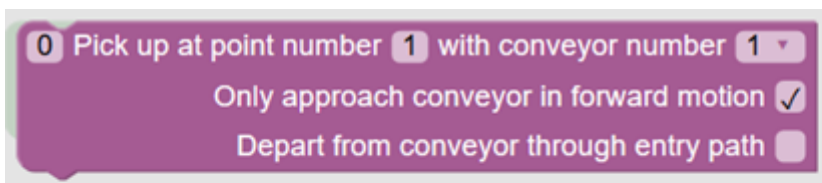


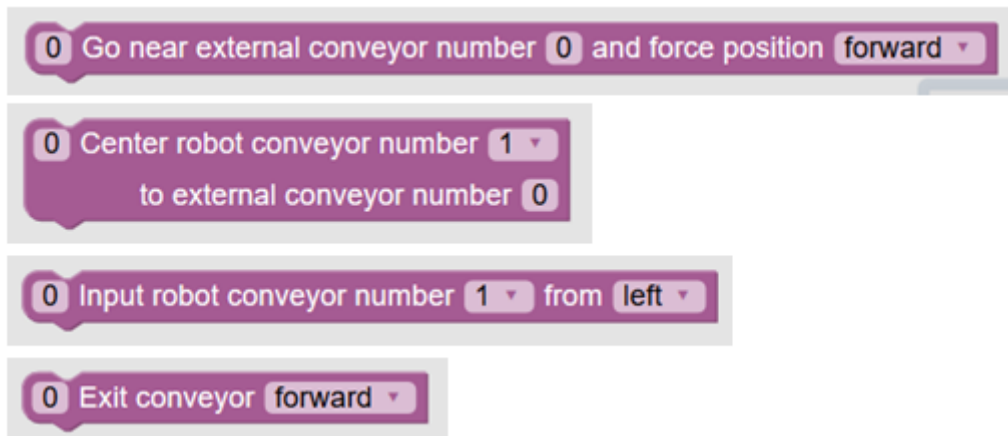
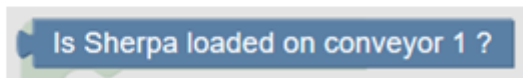
Blocs de programmation avancée

Docking grâce à la localisation d'un Amer

- Le block de docking permet au robot de se positionner avec une précision de l'ordre du centimètre par rapport à un convoyeur. Voici en quoi consiste un bloc de Pick Up

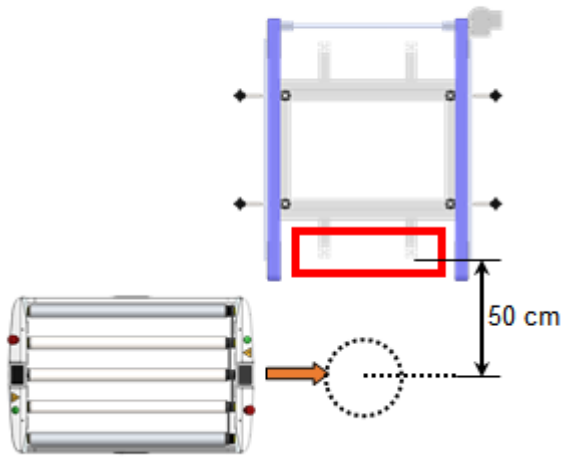


=



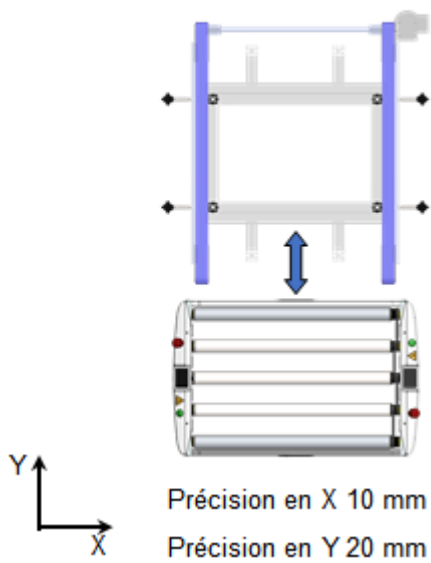
- Placer le point de mission à 50cm devant les barres verticales de l'Amer
- Le robot effectue une trajectoire d'approche

Étape 1



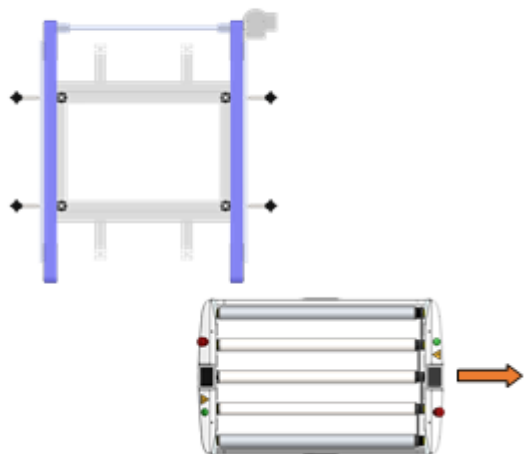
- Puis se docke au convoyeur avec une précision de l'ordre du centimètre

Étape 2



- Il repart soit en avant soit en arrière en fonction de l'option cochée

Étape 3



Revision #1

Created 26 March 2025 20:28:40 by admin_idf

Updated 26 March 2025 20:52:48 by admin_idf