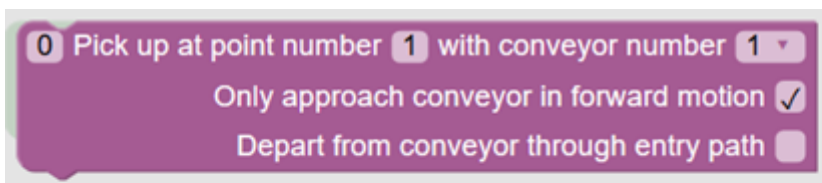


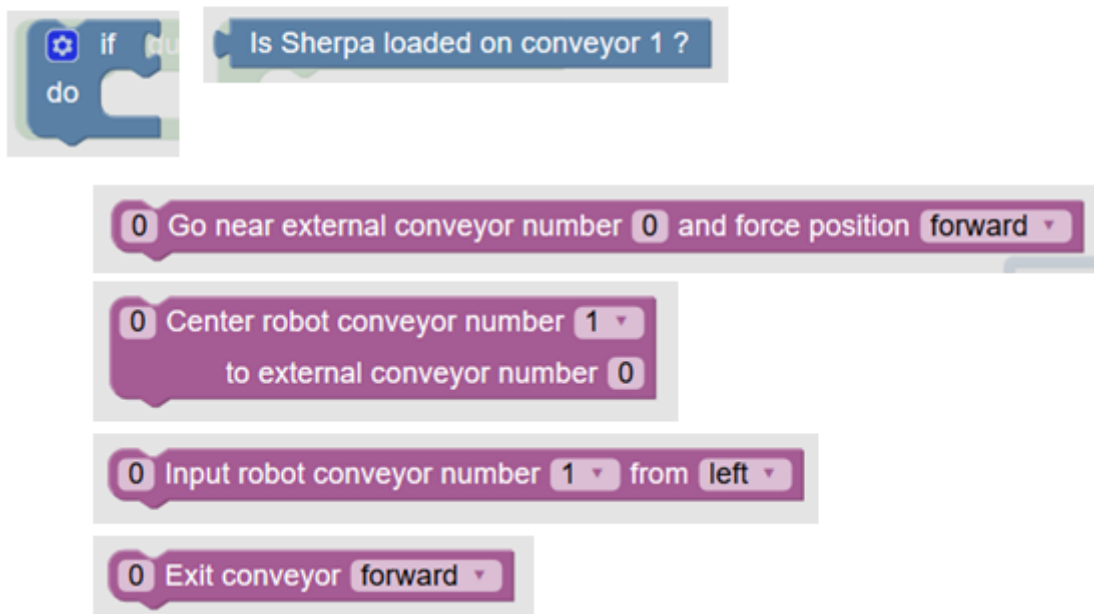
# Blocs de programmation avancée

## 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

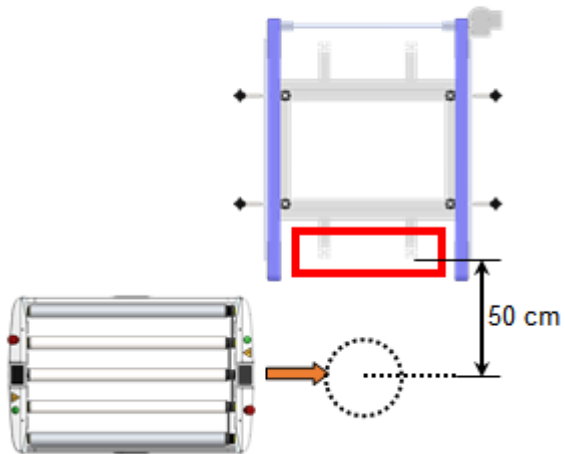


=



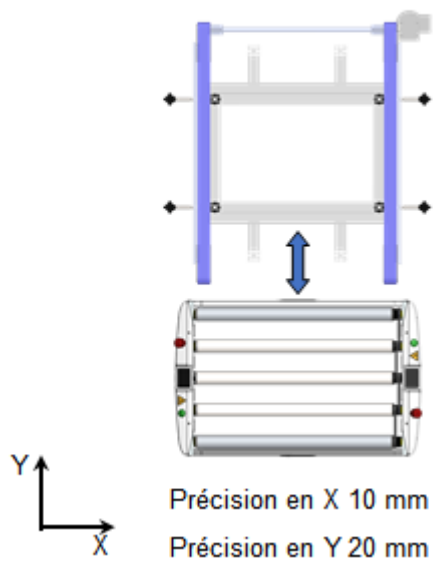
- Placer le point de mission à 50cm devant les barres verticales de l'Amer
- Le robot effectue une trajectoire d'approche

## Étape 1



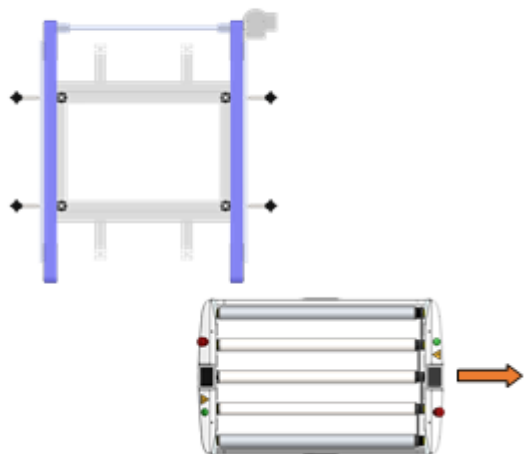
- Puis se docke au convoyeur avec une précision de l'ordre du centimètre

## 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