

# Trame de TP

Voir le Document de formation <https://seafire.unistra.fr/f/e71e53654d9b4d039815/> et <https://seafire.unistra.fr/f/5fa273ea493144788494/>

## Présentation du Robot Sherpa B

### Aperçu matériel

- Lidar de localisation : portée 30m, résolution 0.1°
- Lidar de sécurité
- Convoyeurs et capteurs de présence caisse
- Démarrage et pupitre de commande

### Aperçu logiciel

### Aperçu des applications possibles

## Utilisation basique

- Allumage
- Interface du pupitre de commande
- Déclenchement du mode follow-me

## Programmation d'une mission

## Création d'une nouvelle cartographie

# Réalisation d'un scénario d'intégration à la ligne Bosch

- Dépose d'une caisse dans le stock
- Récupération d'un stylo déposé par le robot APAS

---

Revision #4

Created 27 March 2025 08:20:05 by admin\_idf

Updated 27 March 2025 13:48:46 by admin\_idf