

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