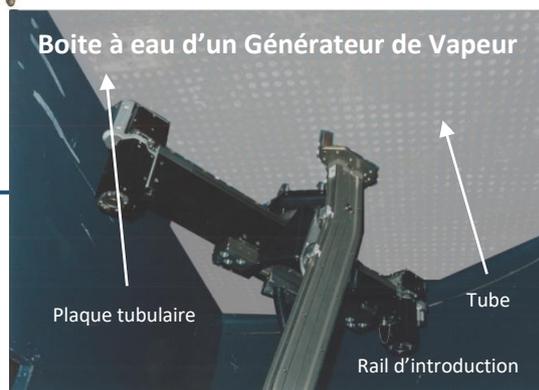


Le Bras BETA

Dossier technique

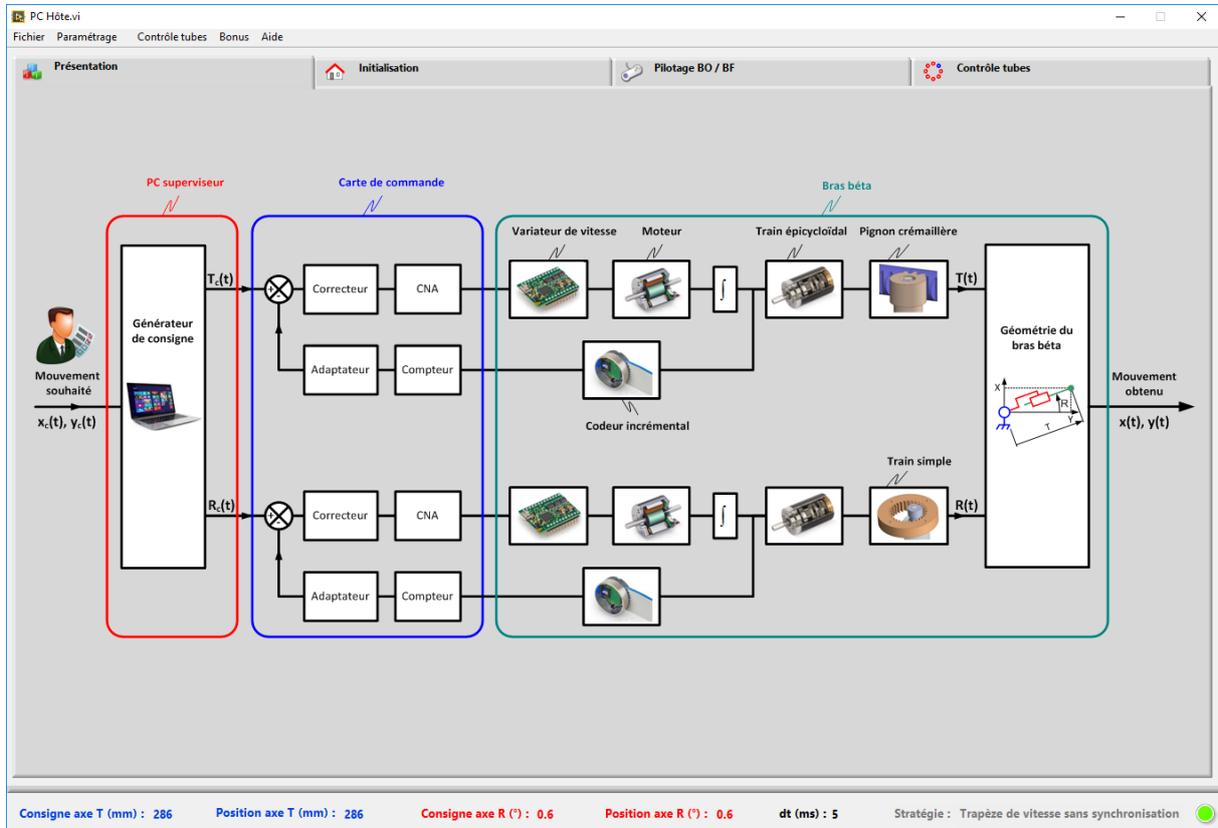
Du système réel ...



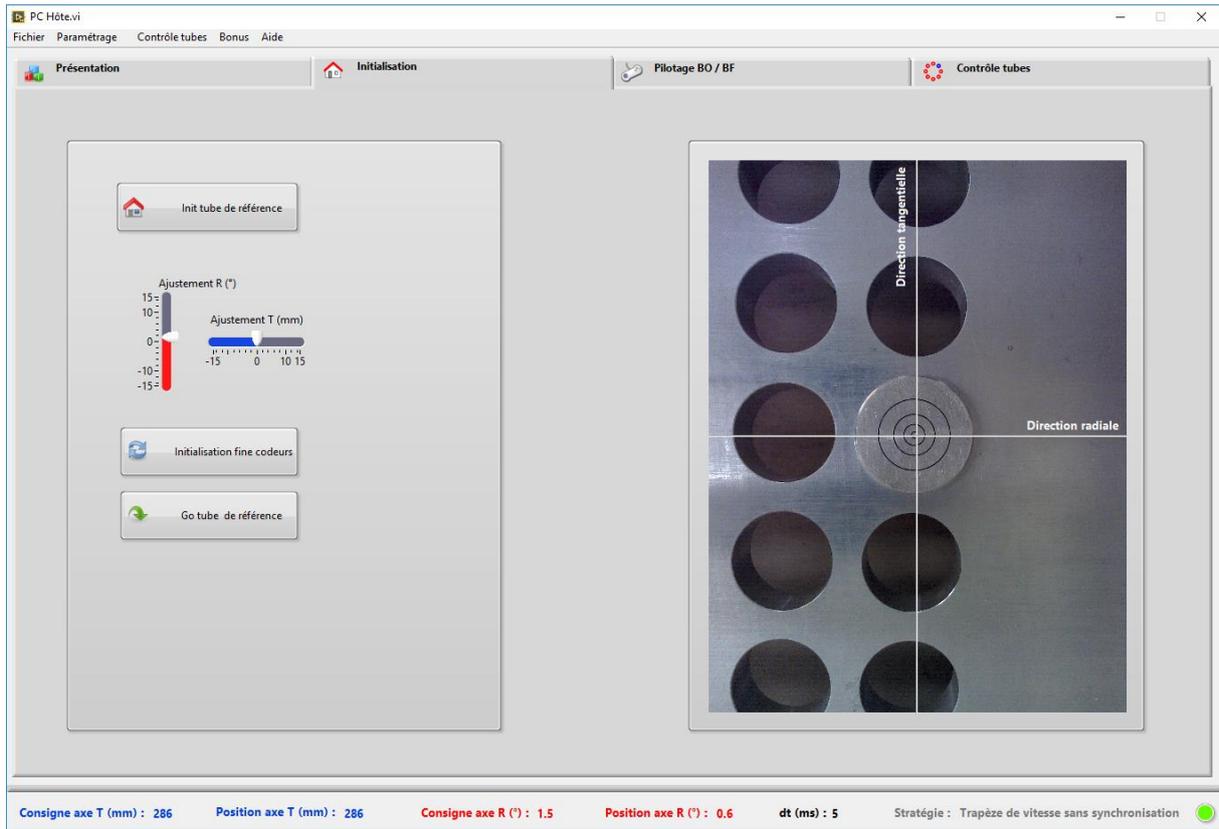
... au système didactique



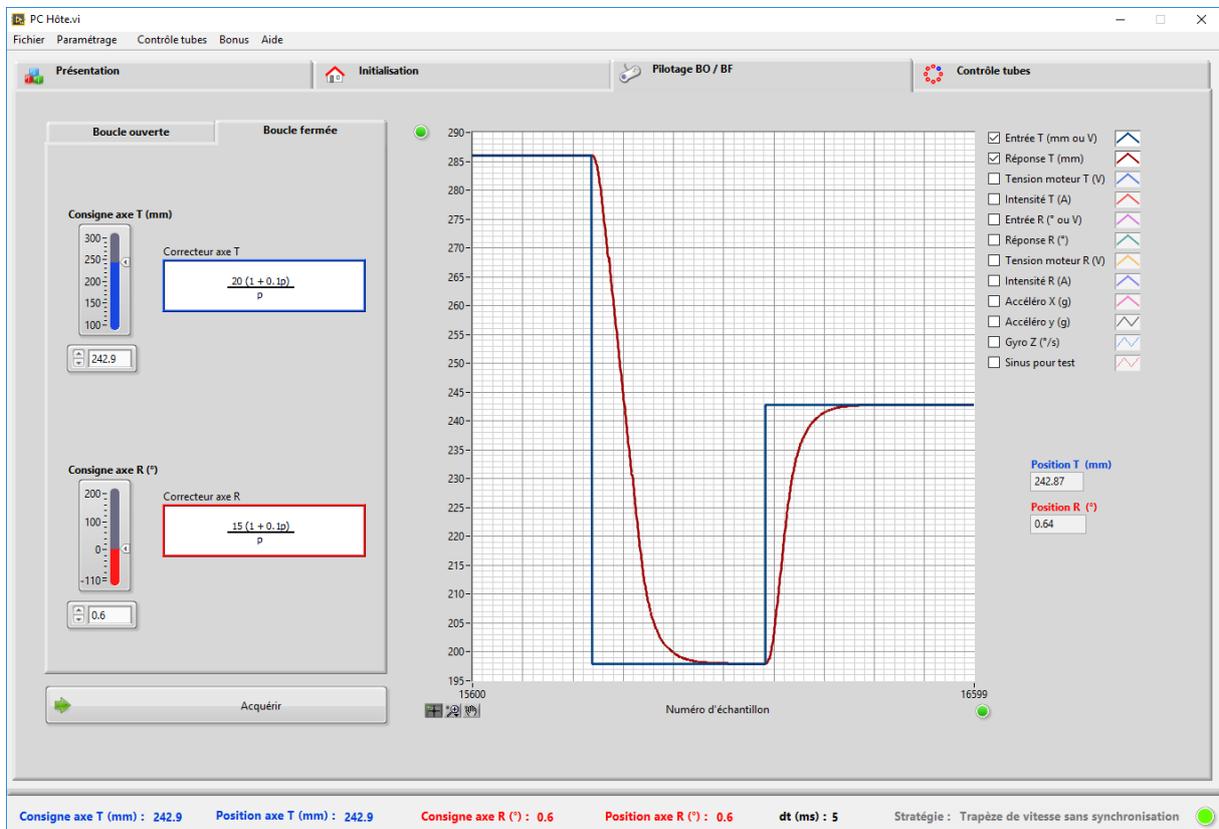
Captures d'écran de l'IHM



Page de présentation : découverte de l'aspect fonctionnel et structurel



Initialisation des codeurs



Pilotage à la volée en boucle fermée

Paramètres de commande

- Echelon de position
- Rampe de position sans synchronisation
- Rampe de position avec synchronisation
- ✓ Trapèze de vitesse sans synchronisation
- Trapèze de vitesse avec synchronisation
- Sinus de position sans synchronisation
- Sinus de position avec synchronisation

Paramètres : détail des stratégies de raliement entre deux tubes

Définir tubes à inspecter

Fichier Charger liste de tubes

Ensemble des tubes

Tube de départ

Tube d'arrivée

Tubes intermédiaires

Tube de départ

X (mm)	Y (mm)
130	0
R (mm)	θ (°)
130	0

Tube d'arrivée

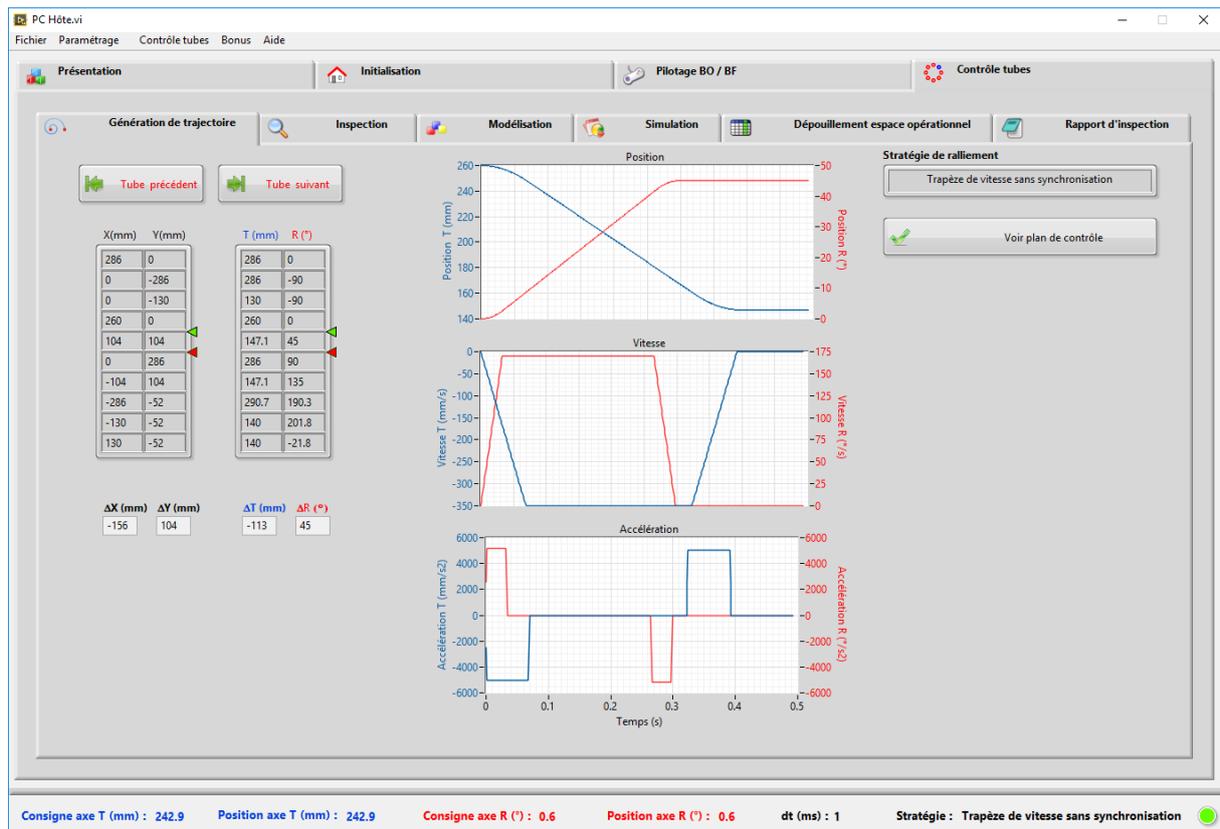
X (mm)	Y (mm)
0	286
R (mm)	θ (°)
286	90

Déplacements

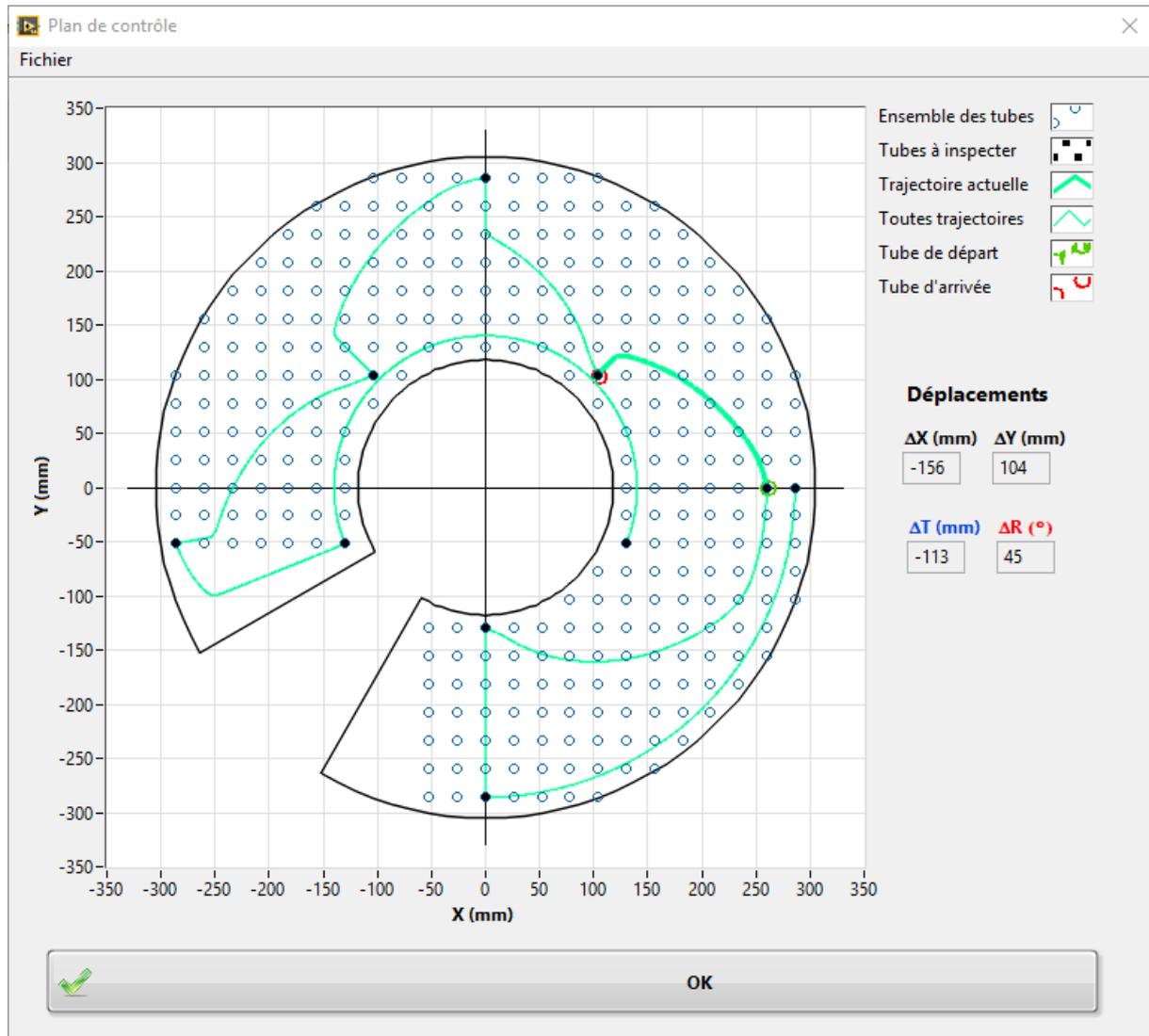
ΔR (mm)	$\Delta \theta$ (°)
156	90

Sélectionner ces tubes

Choix des tubes à inspecter



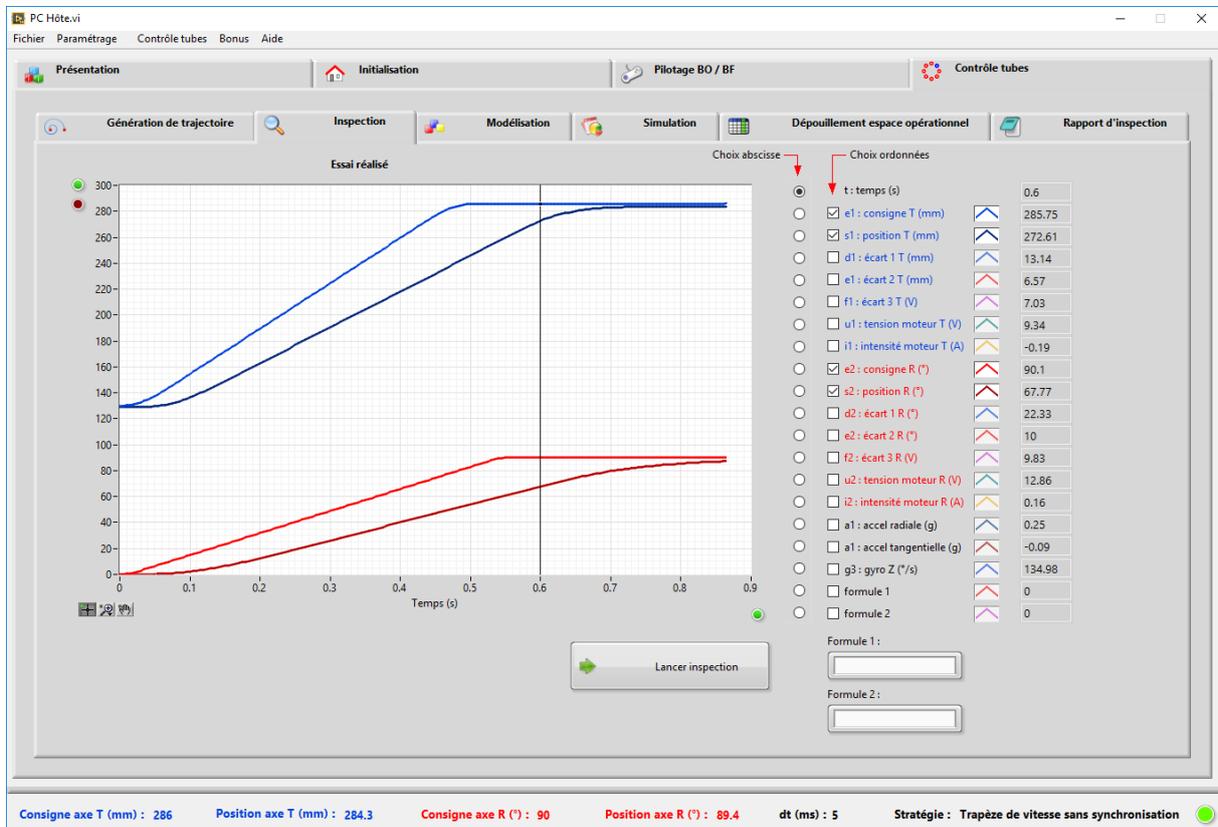
Génération des consignes de position entre les différentes paires de tubes en fonction des paramètres de mouvement choisis



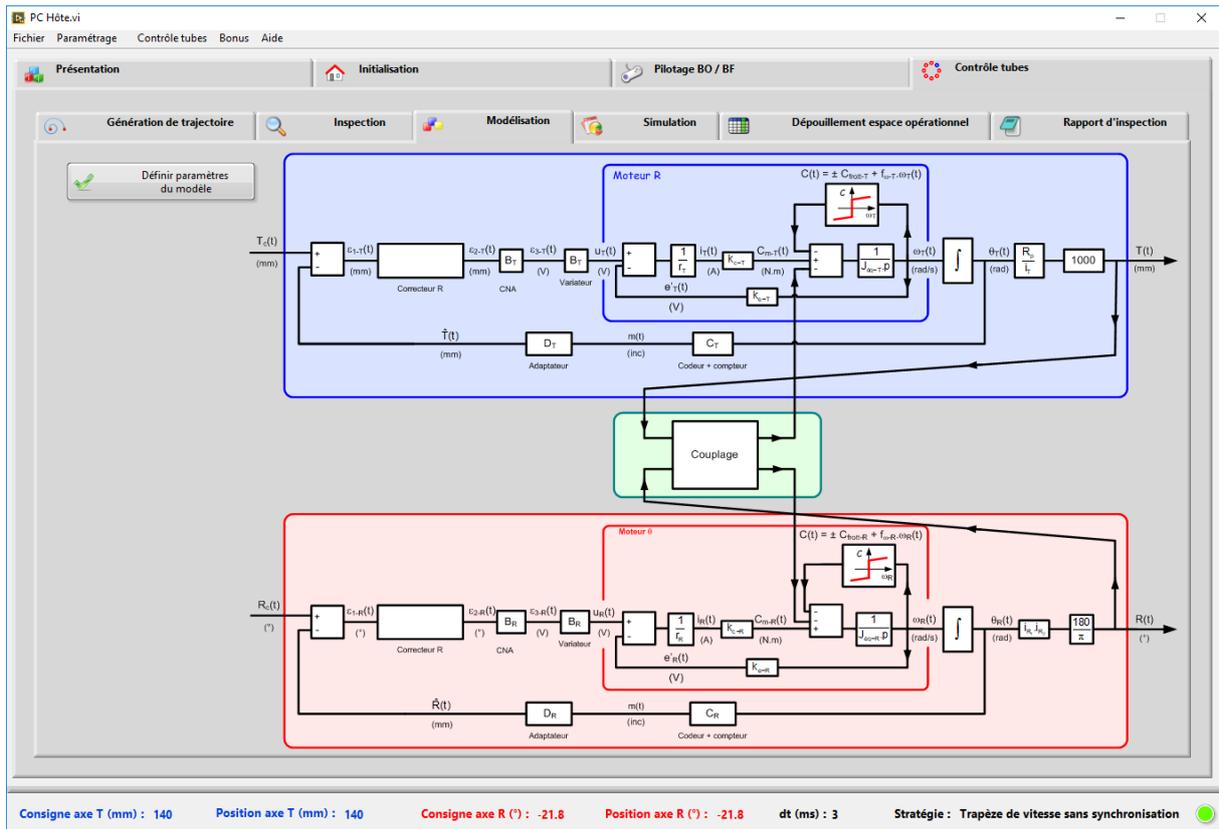
Plan de contrôle avec trajectoires correspondant entre chaque paire de tubes



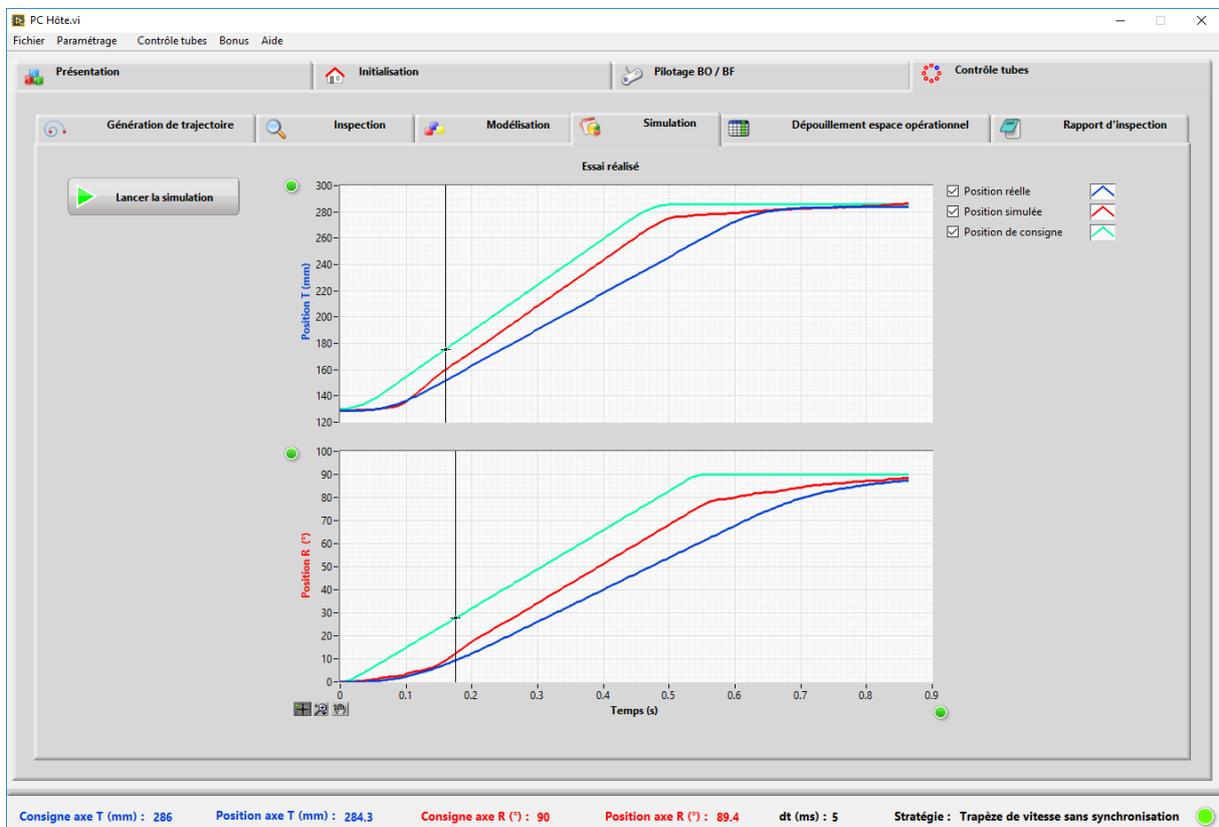
Dépouillement d'une inspection de 10 tubes



Dépouillement d'une inspection de 2 tubes



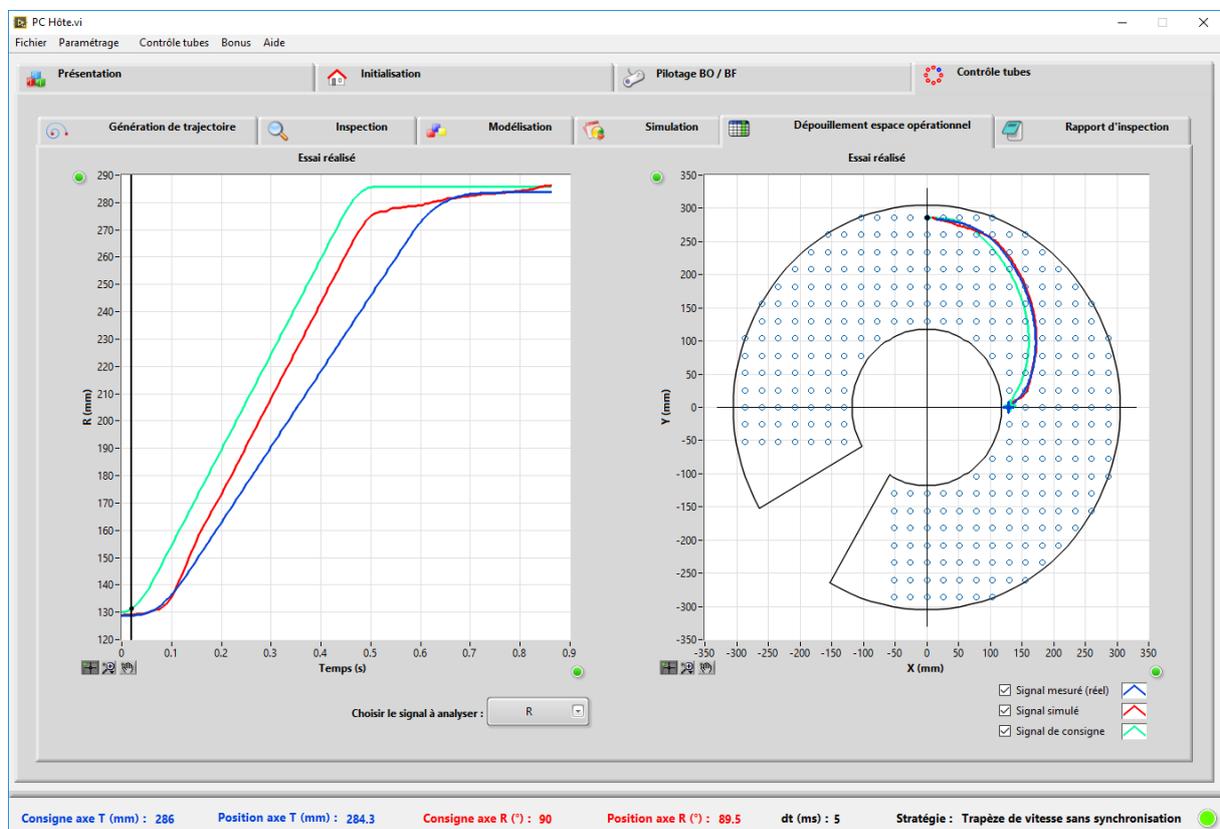
Modèle proposé pour la simulation



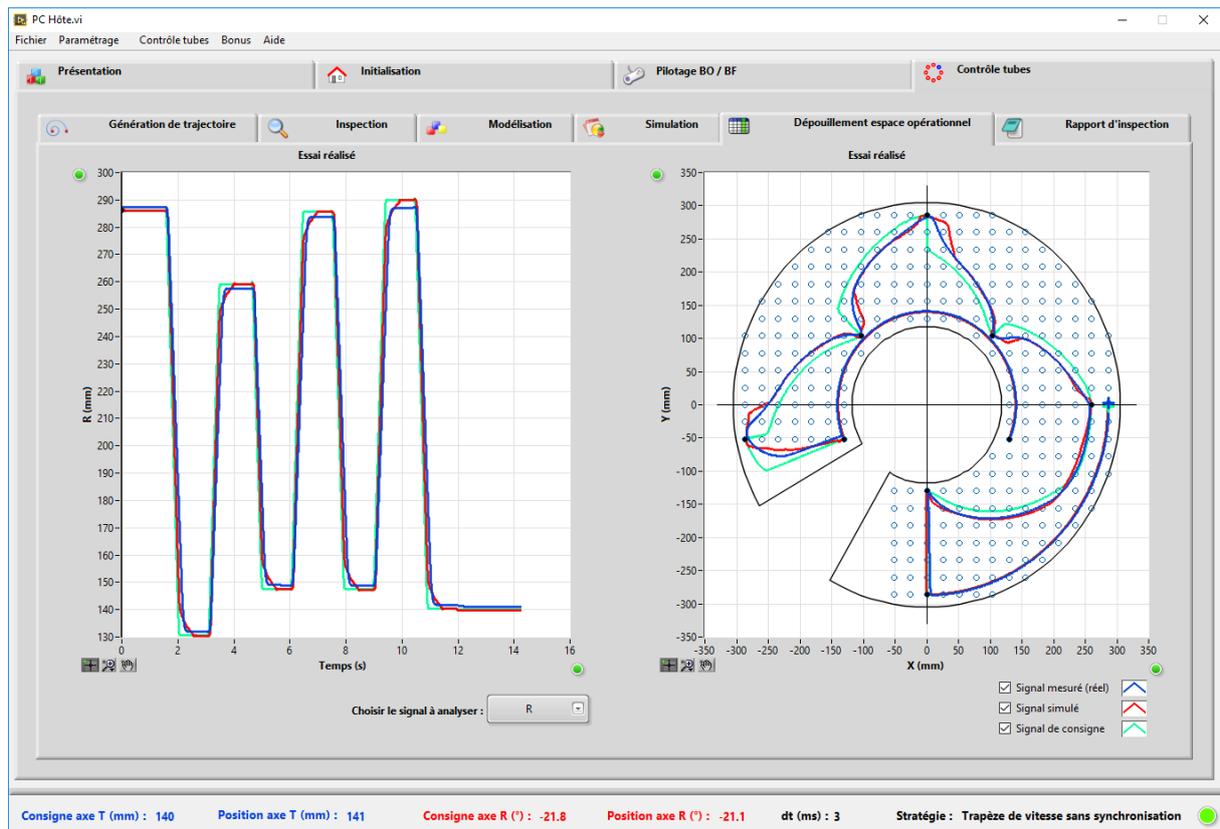
Positions souhaitée, simulée et réelle lors d'une inspection de 2 tubes



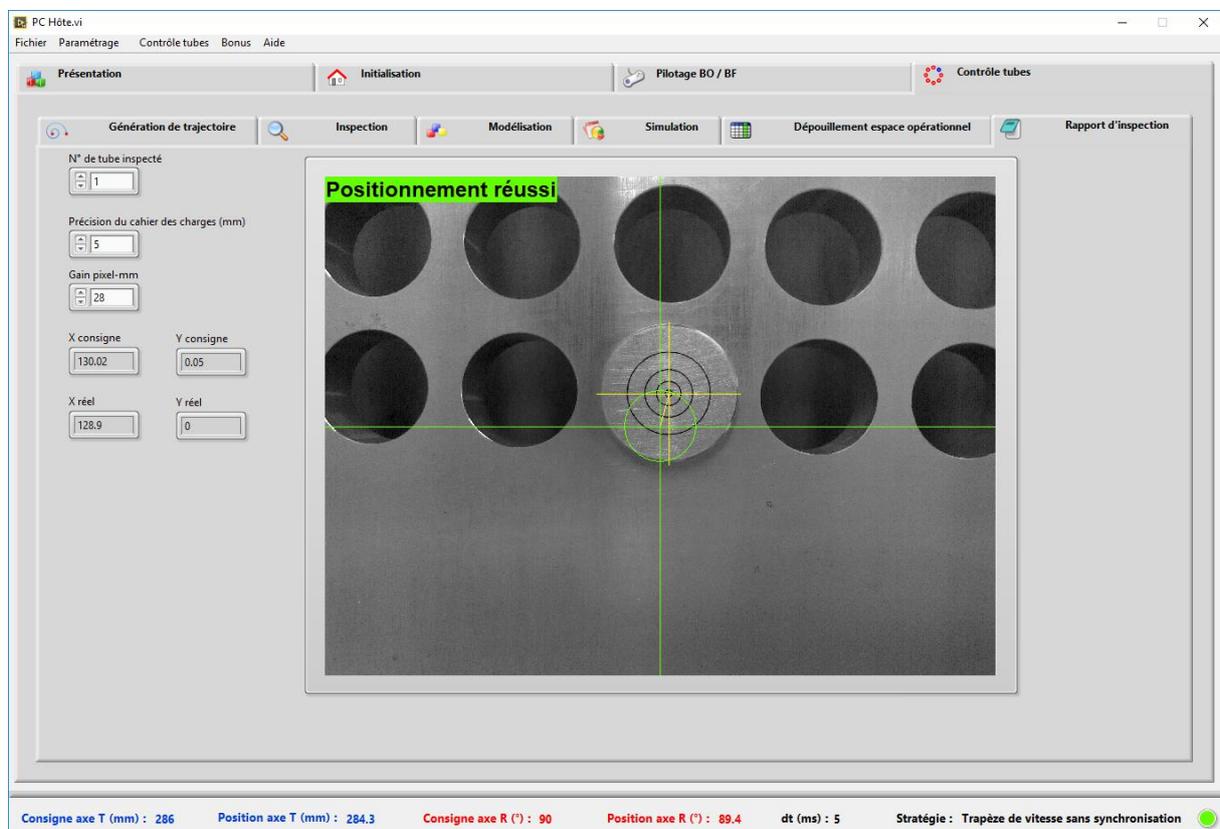
Positions souhaitée, simulée et réelle lors d'une inspection de 10 tubes



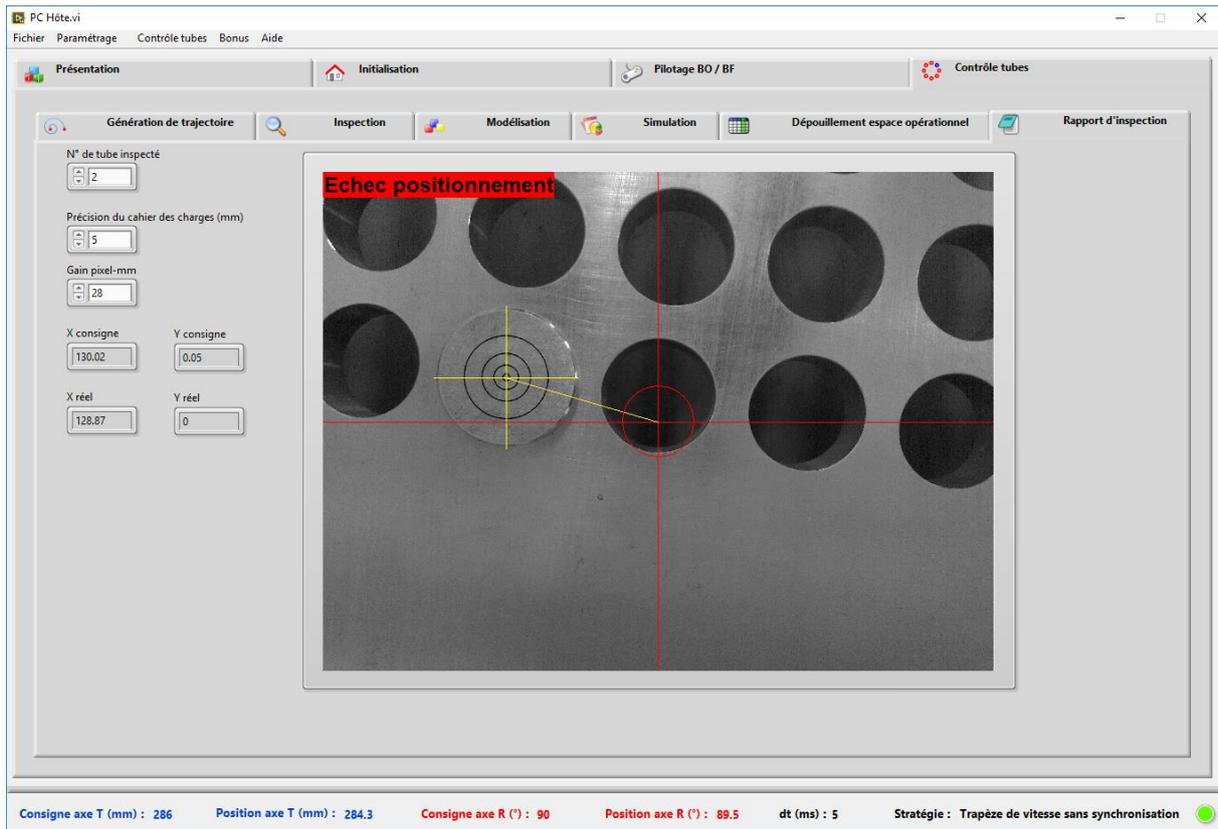
Trajectoires de consigne, simulée et réelle lors d'une inspection de 2 tubes



Trajectoires de consigne, simulée et réelle lors d'une inspection de 10 tubes



Analyse d'image : positionnement conforme à l'aplomb du tube n°1



Analyse d'image : positionnement non conforme à l'aplomb du tube n°2