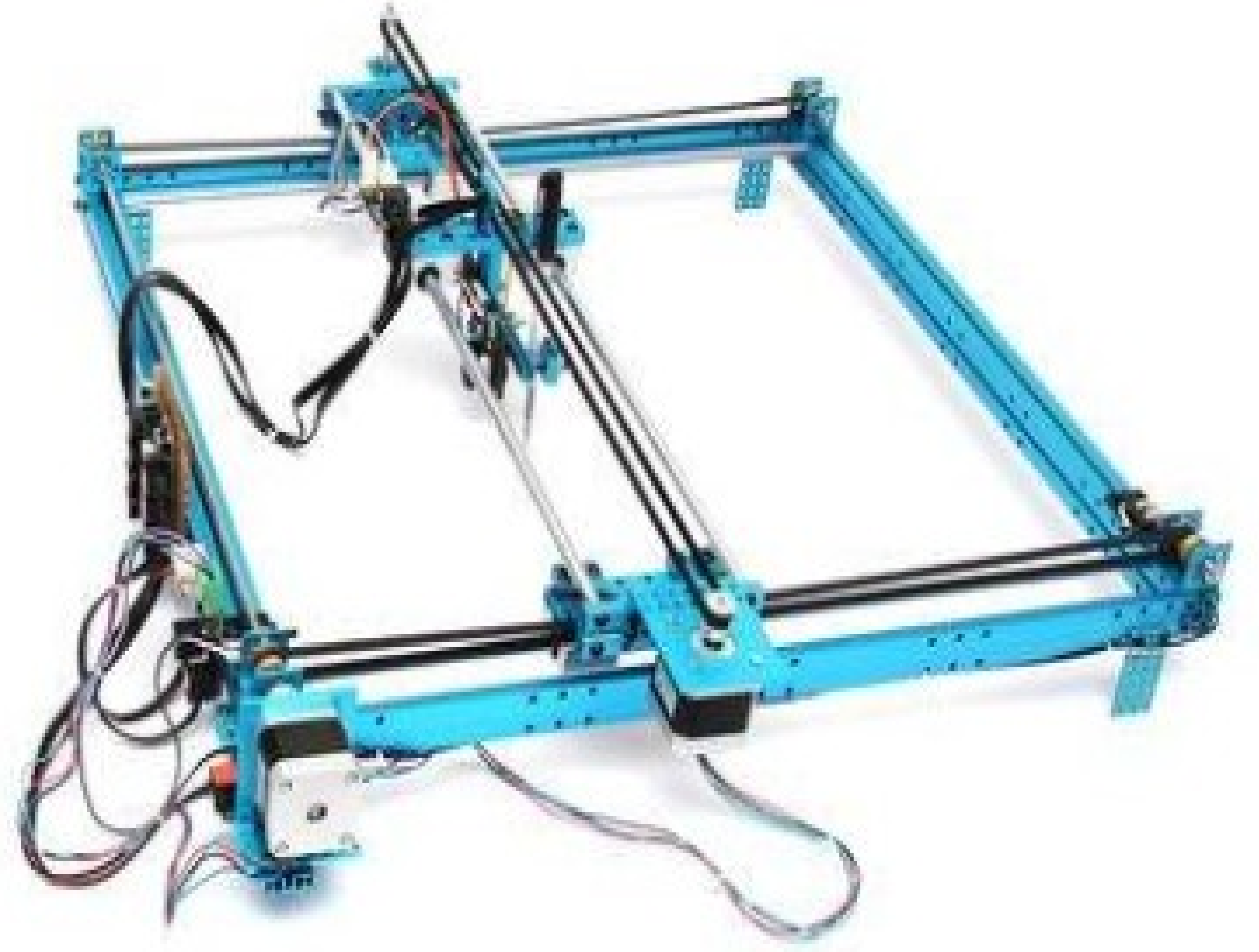


Systeme de positionnement

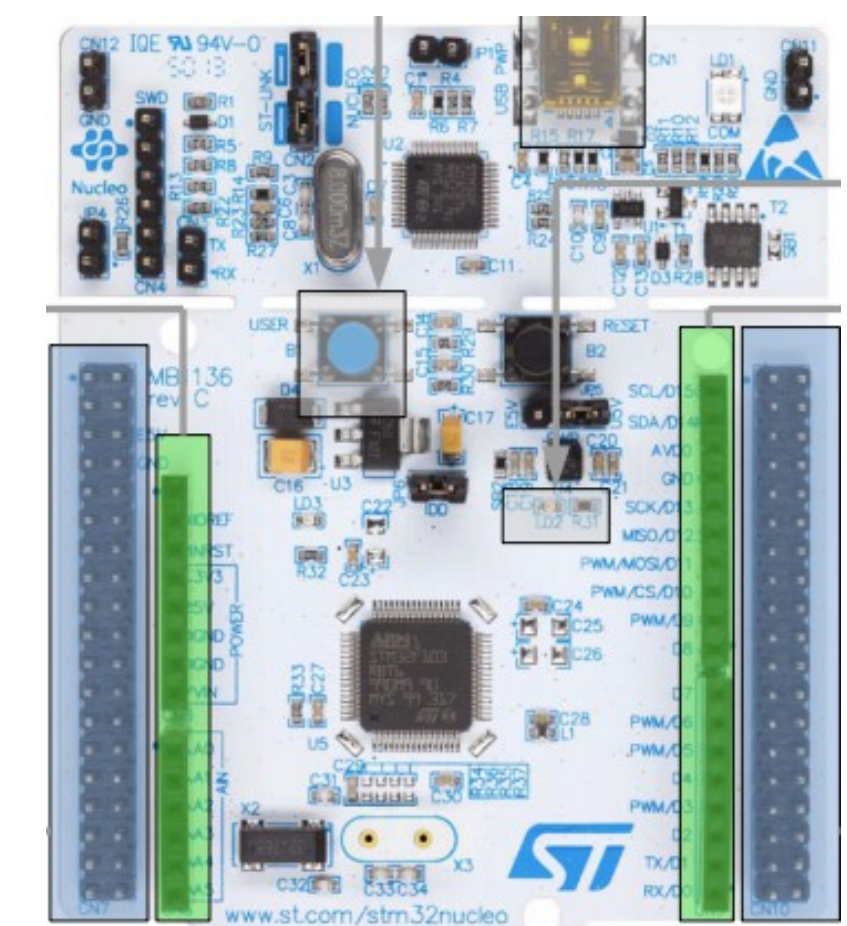
Objectifs :

- Se rendre au point où se situe l'objet
- Récupérer l'objet grâce à un électroaimant
- Revenir au point de départ



Commande

- ### Carte Nucléo
- Reçoit et traite les informations
 - Envoie les commandes aux moteurs, servomoteur et à l'électroaimant



Mouvement

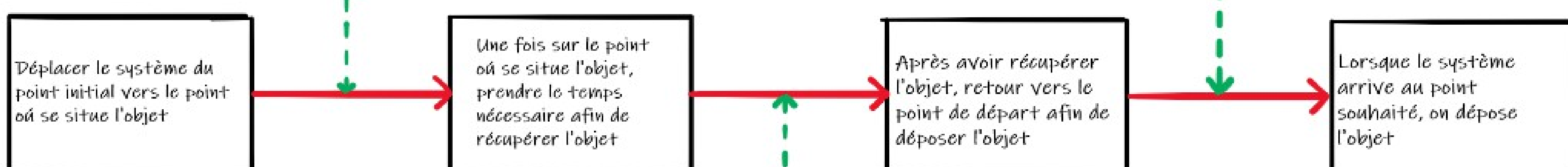
Moteurs pas à pas et servomoteur

Le déplacement dans le plan de la table est réalisé à l'aide des deux moteurs pas à pas pilotés par un pont H.

Le servomoteur assure le mouvement suivant l'axe orthogonal au plan et permet à l'électroaimant d'attraper la pièce.



Déplacement du système sur les deux axes de la table à l'aide des deux moteurs pas à pas. Commande sous forme d'une liste de points qui constitue le chemin emprunté



Instructions qui permettent de reprendre le déplacement uniquement lorsque l'objet à été récupéré. Déplacement suivant l'axe orthogonal au plan de la table à l'aide du servomoteur