

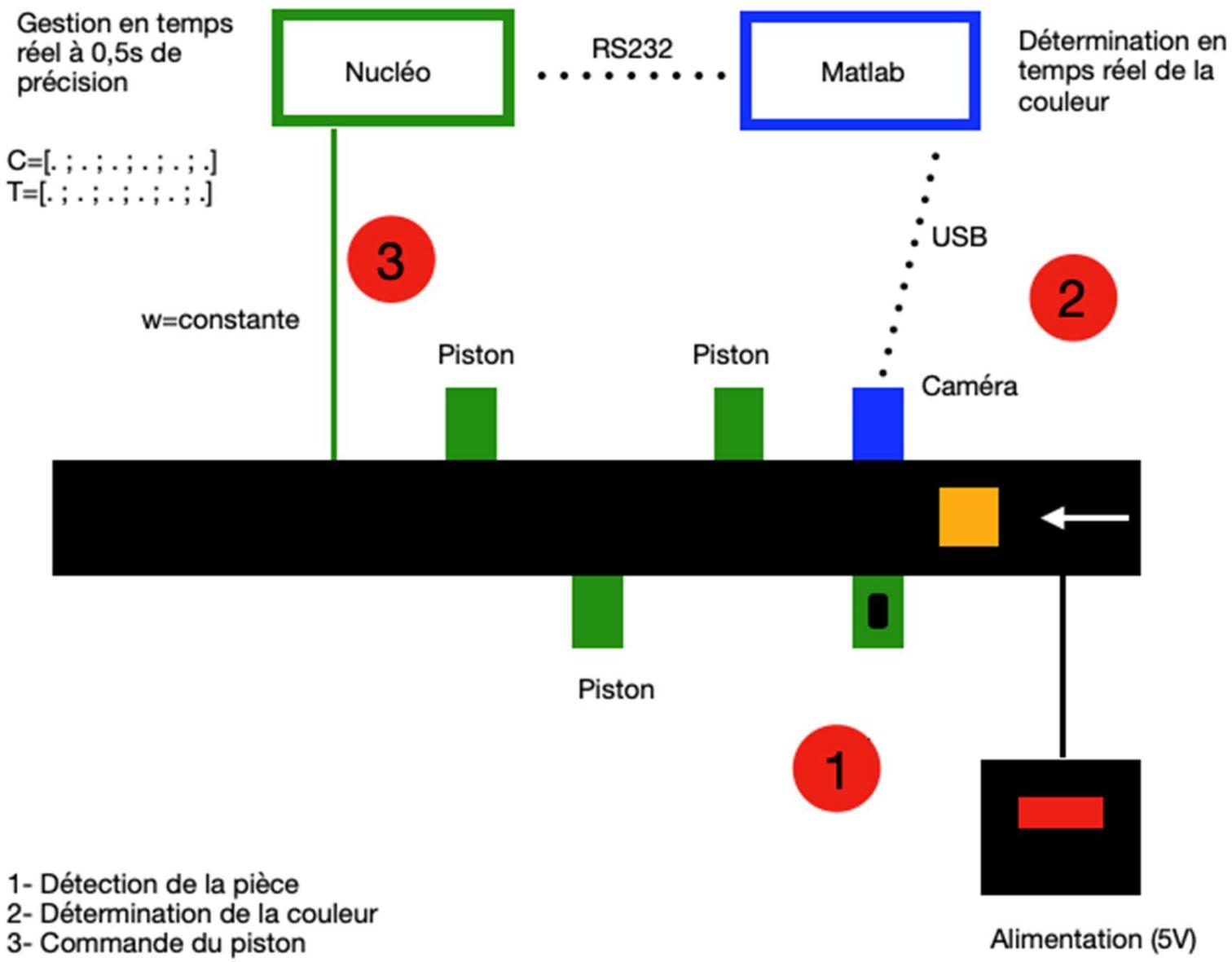
Vision industrielle

Convoyeur de tri colorimétrique



Jolivet Jeanne
Mugnier Sacha
Rinnert Damien
Tong Haoyu



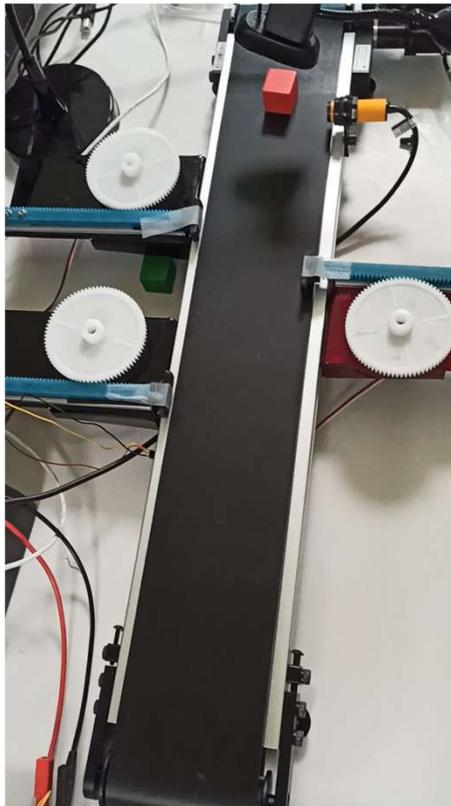


Répartition des tâches



- Moteur pas à pas et servomoteurs (Damien et Jeanne)
- Communication RS232 et USB (Haoyu et Sacha)
- Détection de présence des pièces (Sacha)
- Traitement d'image (Haoyu)
- Code en temps réel (Damien et Jeanne)

Validation du cahier des charges



Rapidité : 10 pièces / minute

Détection : 4 couleurs

Fiabilité : 1 erreur / 1000

Ergonomie : Interface graphique

Pistes d'améliorations

- Pouvoir détecter la **forme des pièces**
- Corriger les **erreurs de détection** à plus haute vitesse (rapidité et fiabilité)
- Faire une **interface graphique** en temps réel
- Bras de **fixation de la caméra**