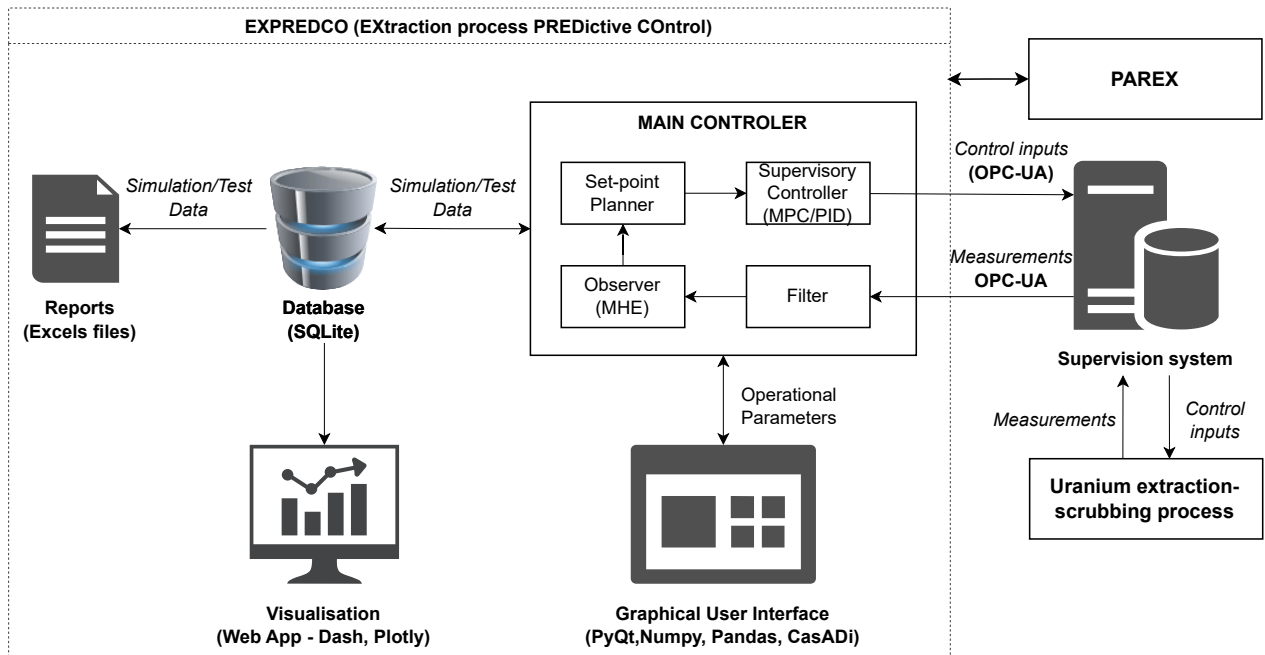


DUC-TRI VO

Valence, France 07 65 80 35 49 @ duc-tri.vo@outlook.fr linkedin.com/in/voductri97

PORTFOLIO

EXPREDCO: EXtraction process PREdictive COntrol



Système automatique d'assemblage de la roue arrière des vélos basé sur les caméras et le robot

Conception du système

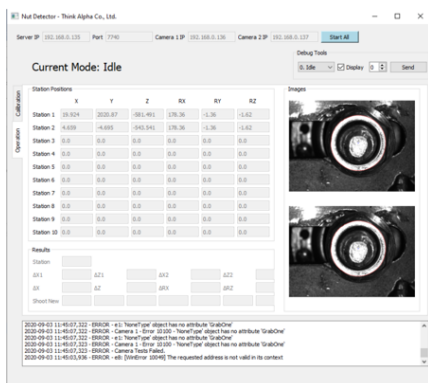
Modbus TCP/IP

HMI (MT8071iP)
Définir les paramètres.
Démarrer/arrêter l'opération.

PLC (S7-1200)
Contrôleur principal.
Déclencher les opérations.
Gérer tous les capteurs du système.

Ordinateur
Trouver les positions des écrous.
par traitement d'image.
Planifier la trajectoire du robot

User Graphical Interface



Demo



Espace de travail du robot

