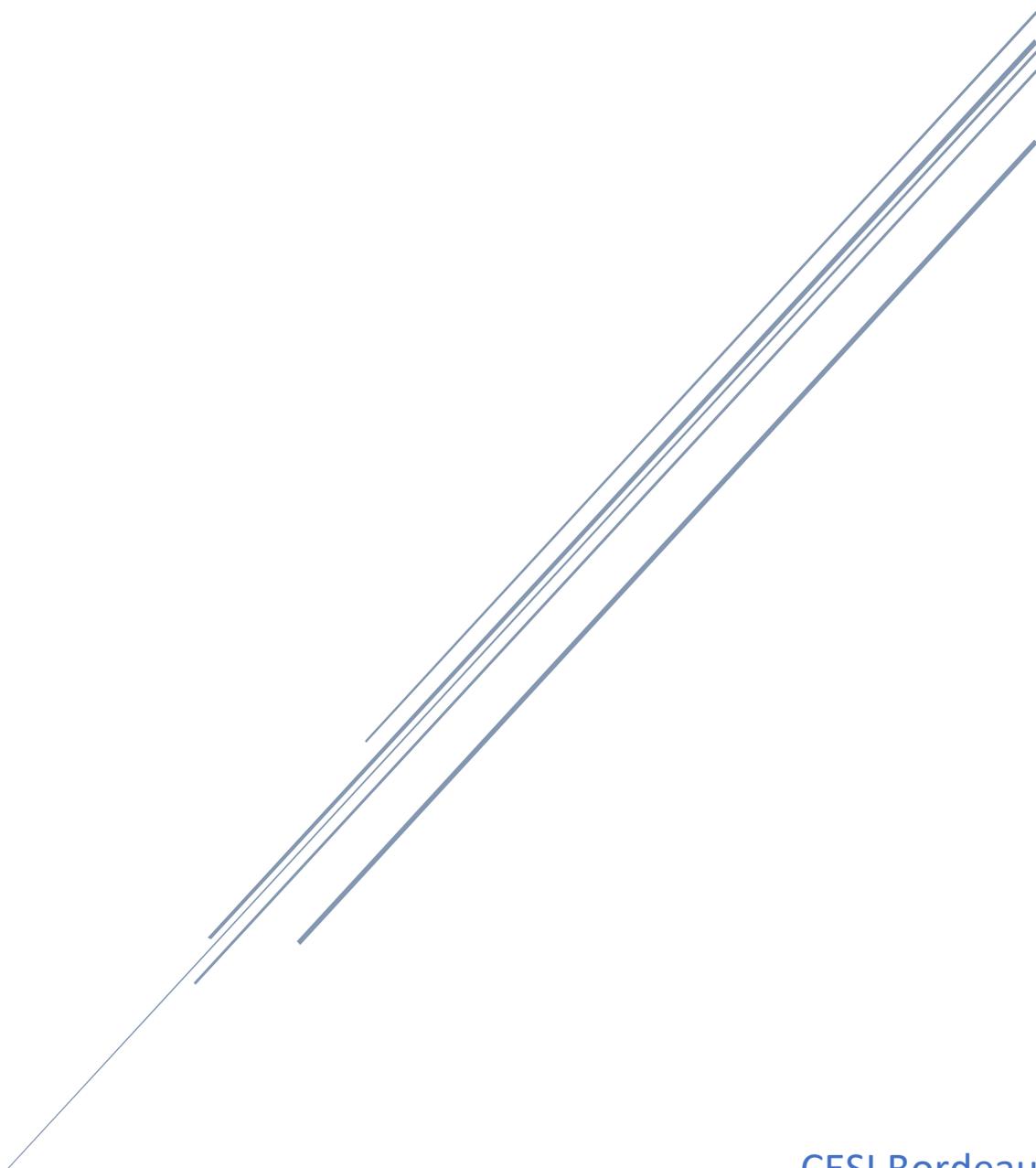


# PROGRAMMES NIRYO

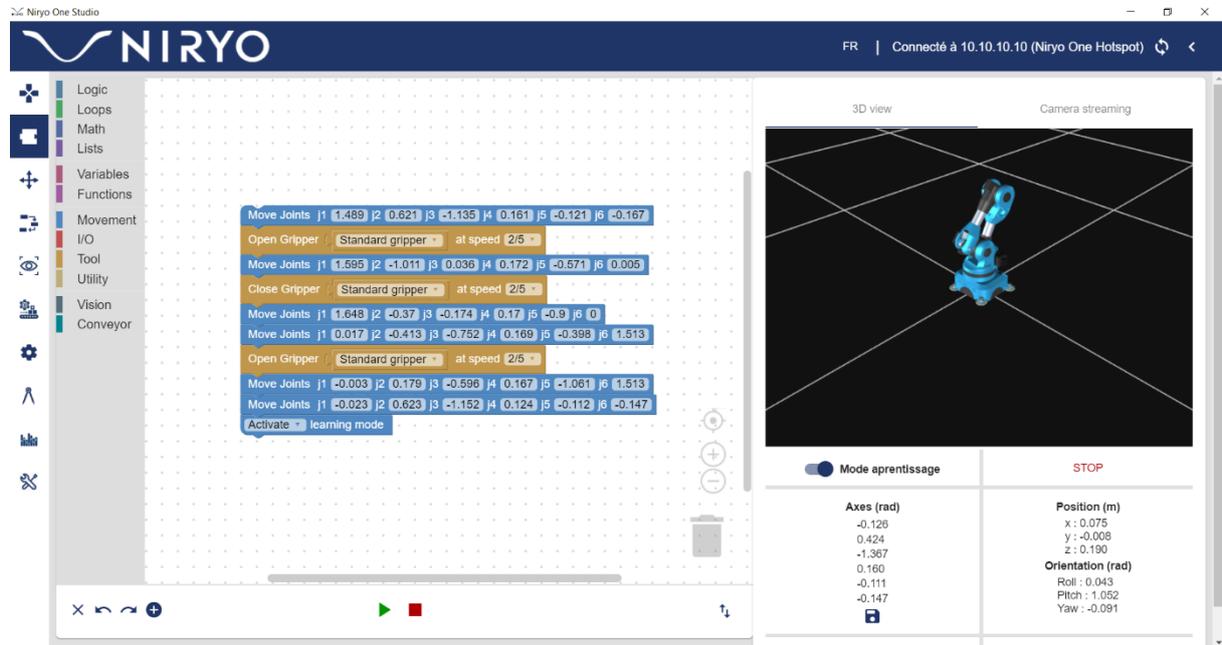


Pauline LORIAUD, Benjamin RENOU, Aymeric CHASTANET Tanguy JEGU

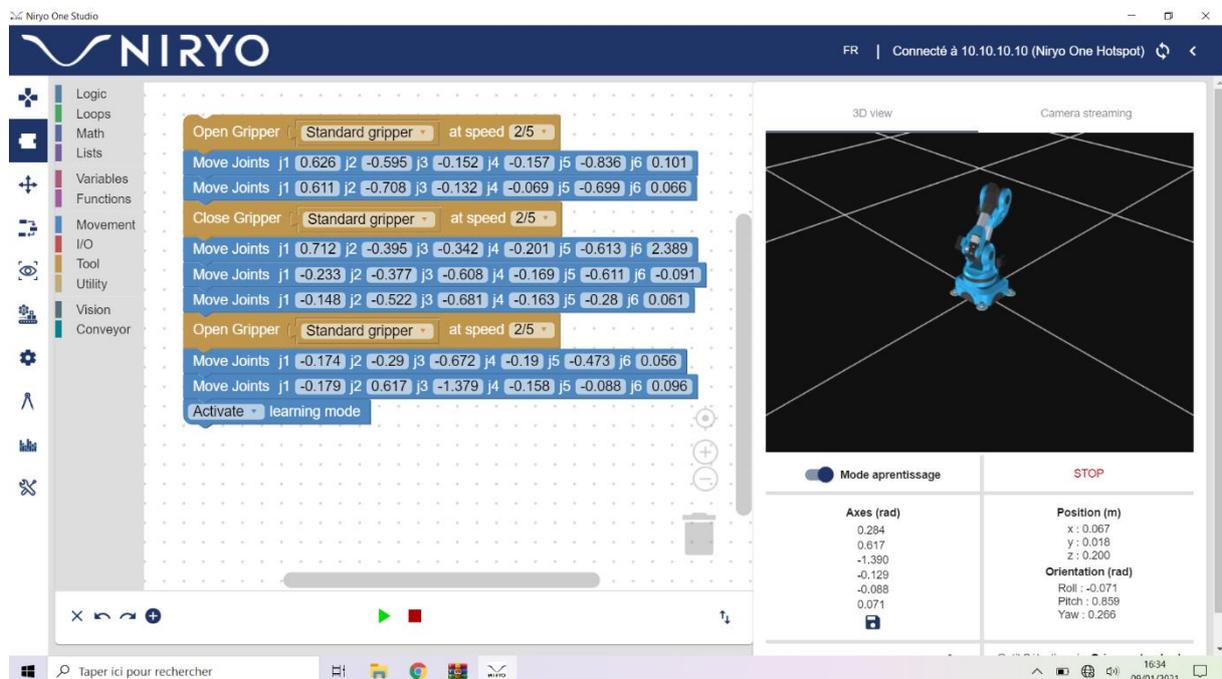
CESI Bordeaux

Afin de programmer les robots, nous avons utilisé la fonction « Ajouter un bloc » afin de sauvegarder les différentes positions que nous voulions faire prendre aux robots. Nous avons ensuite ajouté les blocs permettant de commande le gripper. Enfin, le bloc « learning mode » permet de repasser le robot en mode apprentissage après qu’il ait exécuté le programme.

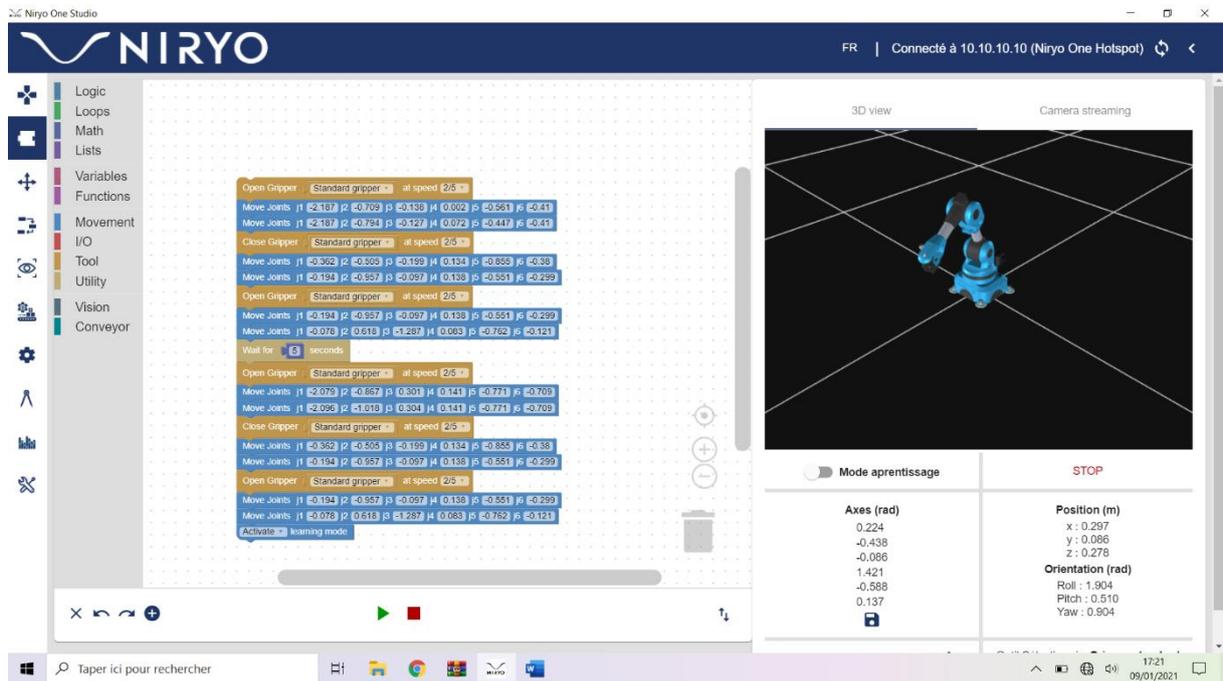
Dans la [première vidéo](#), un bras robotique saisit une pièce, puis vient la poser sur le convoyeur.



Ensuite, un deuxième bras vient récupérer la pièce pour la poser sur une plateforme.



Dans la [deuxième vidéo](#), un bras robotique prend plusieurs pièces, qu'il vient poser à portée de l'opérateur.



Une fois l'opération effectuée par l'opérateur, un robot récupère la pièce, puis va la poser sur le convoyeur.

