

ControlBuild & EcoStruxure

Le manipulateur se compose de 4 vérins et d'une ventouse. Il permet de déplacer une pièce à 8 positions fixes.

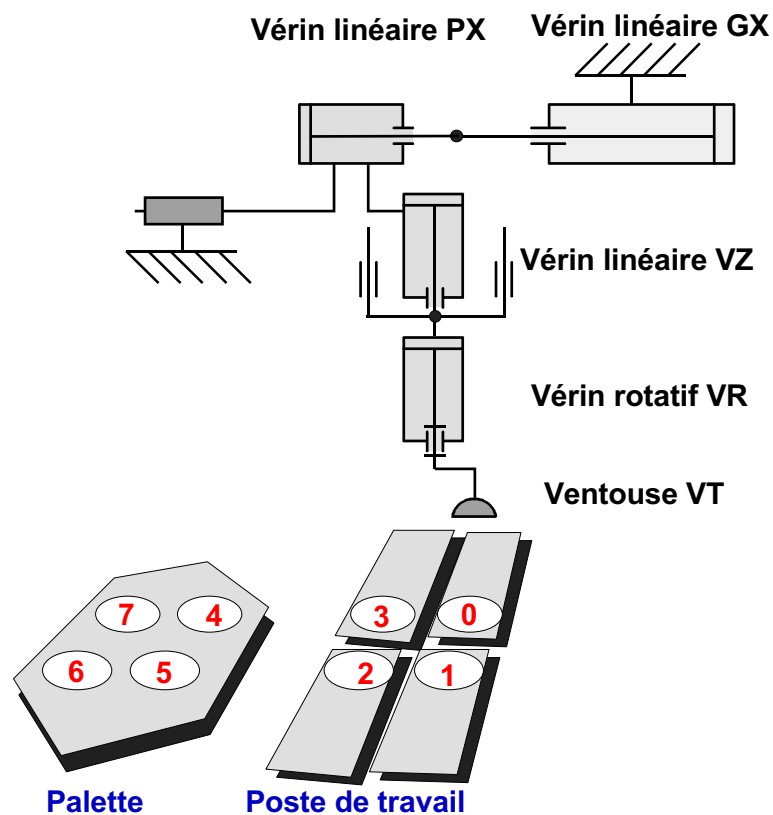
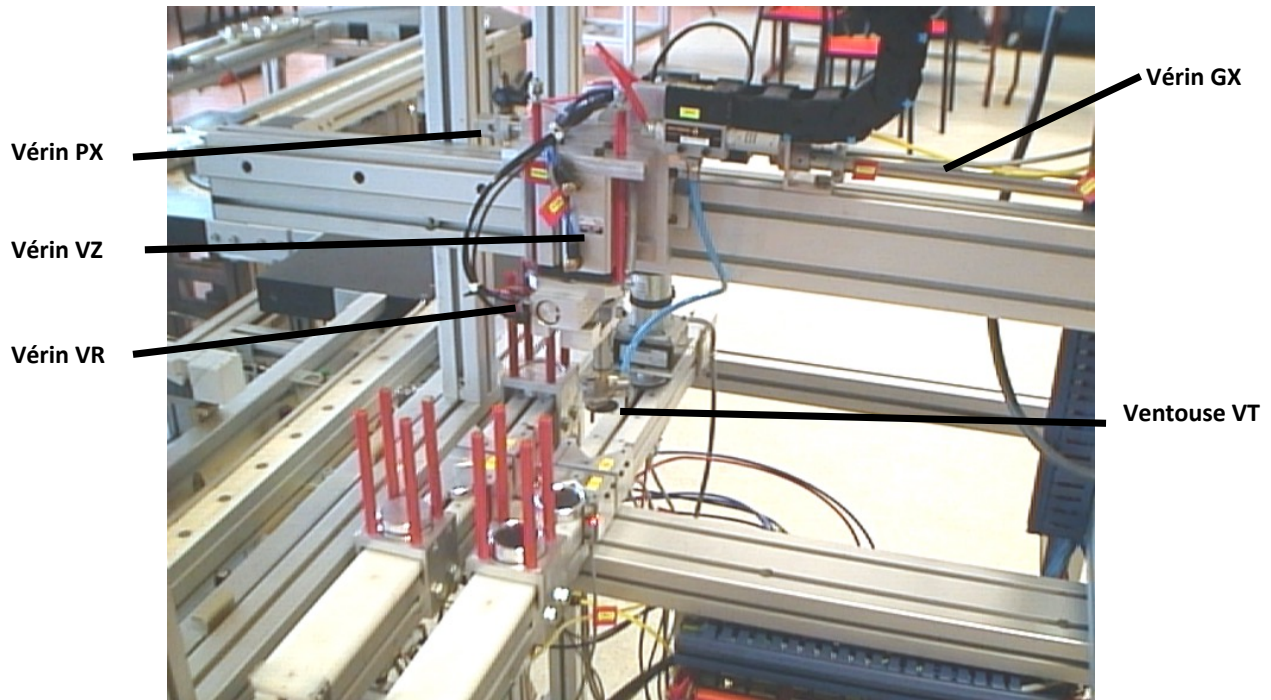
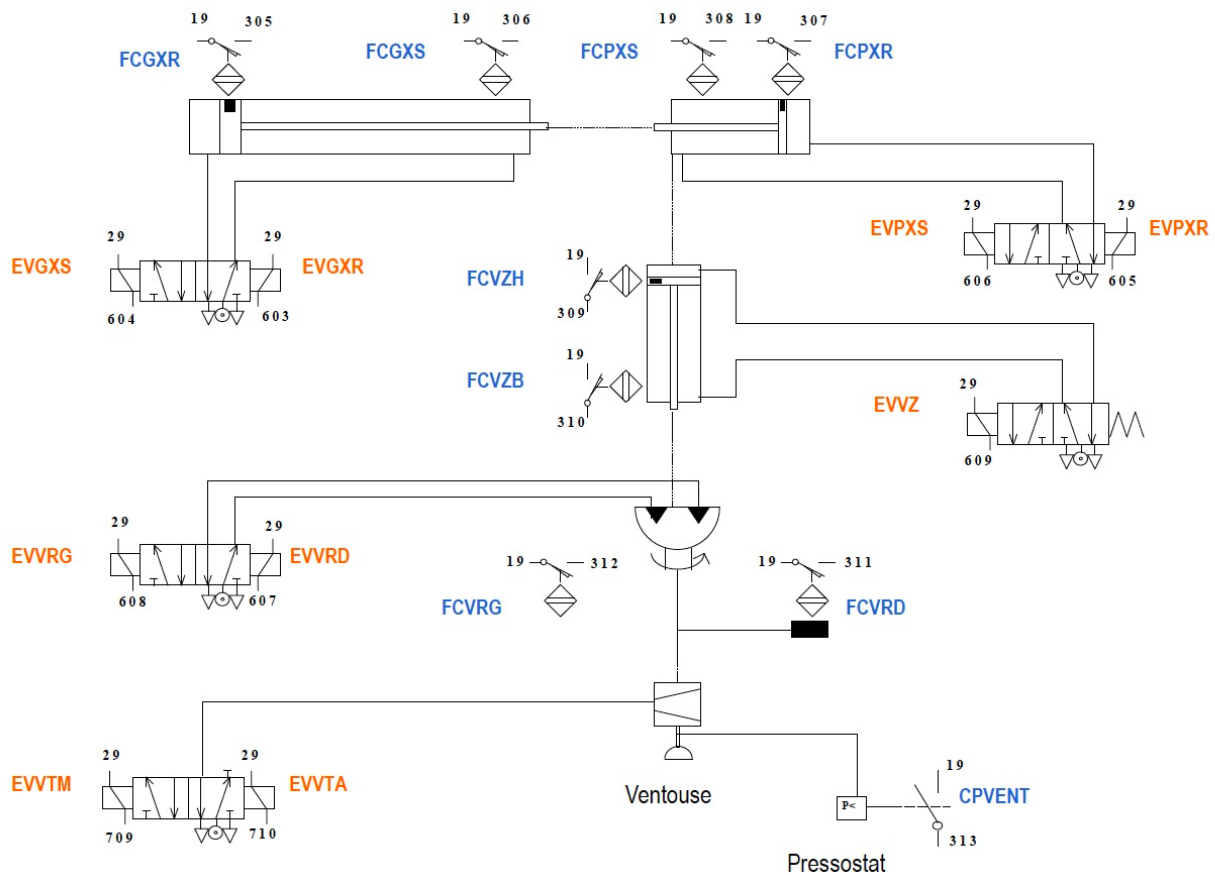


Schéma et entrées/sorties



I. Conception de la commande du manipulateur

Travail à réaliser

Complétez les packages ControlBuild fournis (que vous aurez pris soin de copier en local ou sur un de vos répertoires) afin de proposer un modèle ControlBuild du manipulateur.

II. Implémentation sur automate programmable industriel

Travail à réaliser

Complétez le package de programmation Eco-Struxure Machine Expert de Schneider Electric, télécharger le programme complété dans un des automates de la cellule flexible de production et vérifier le bon fonctionnement du manipulateur.