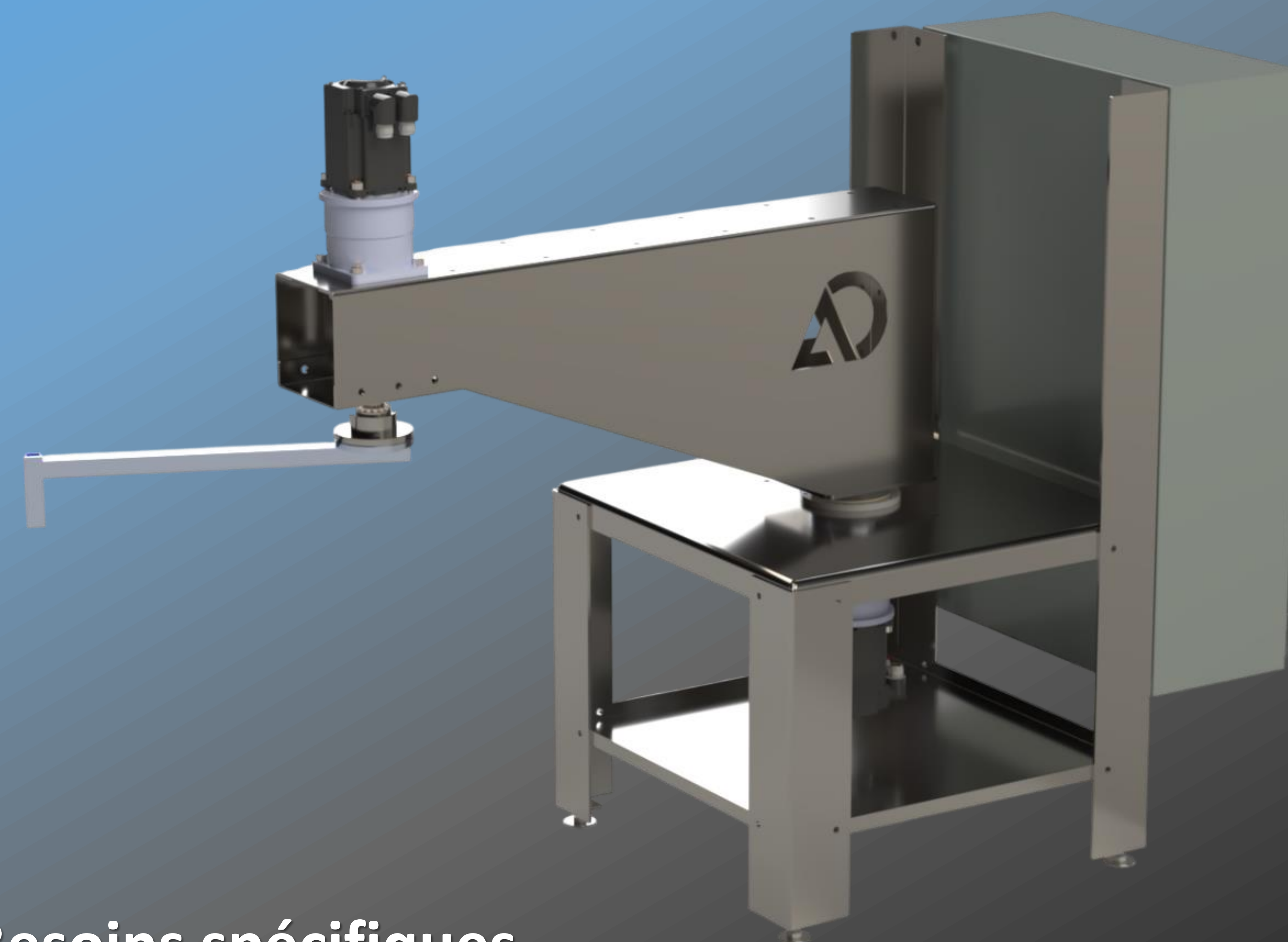


Problématique

- > Client : fonderie spécialisée en moulage au sable
- > Système : convoyeur 2 axes (bras) pour remplir des moules de sable
- > Contrôle actuel : joystick avec vitesse indépendante par chaque axe articulaire
- > Maniement complexe : remplissage inégal des moules, perte de rendement

Mandat

- > Améliorer l'ergonomie, régulariser le remplissage et accroître le rendement
- > Contrôler linéairement la position de l'extrémité du bras à l'aide d'un joystick
- > Automatiser le remplissage pour libérer l'opérateur



Besoins spécifiques

- > Les moteurs doivent être changés pour des moteurs permettant de faire du positionnement
- > Les composantes et logiciels de programmation doivent être des produits Rockwell
- > La solution doit être robuste pour résister à l'environnement hostile d'une fonderie
- > Fabrication d'un prototype à échelle pour tester le fonctionnement

Spécifications techniques

- > Structure SCARA 2 axes en tôle d'acier et tube d'aluminium
- > Automate Programmable CompactLogix 5069-L310ERMS2
- > Servo-Drives Kinetix 5500 + Servomoteurs 1 Hp 480V
- > Commande avec manette de PS4 en Bluetooth et interface opérateur sur RaspberryPi pour les tests en atelier