

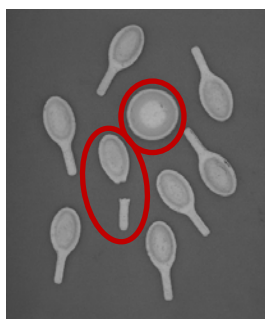
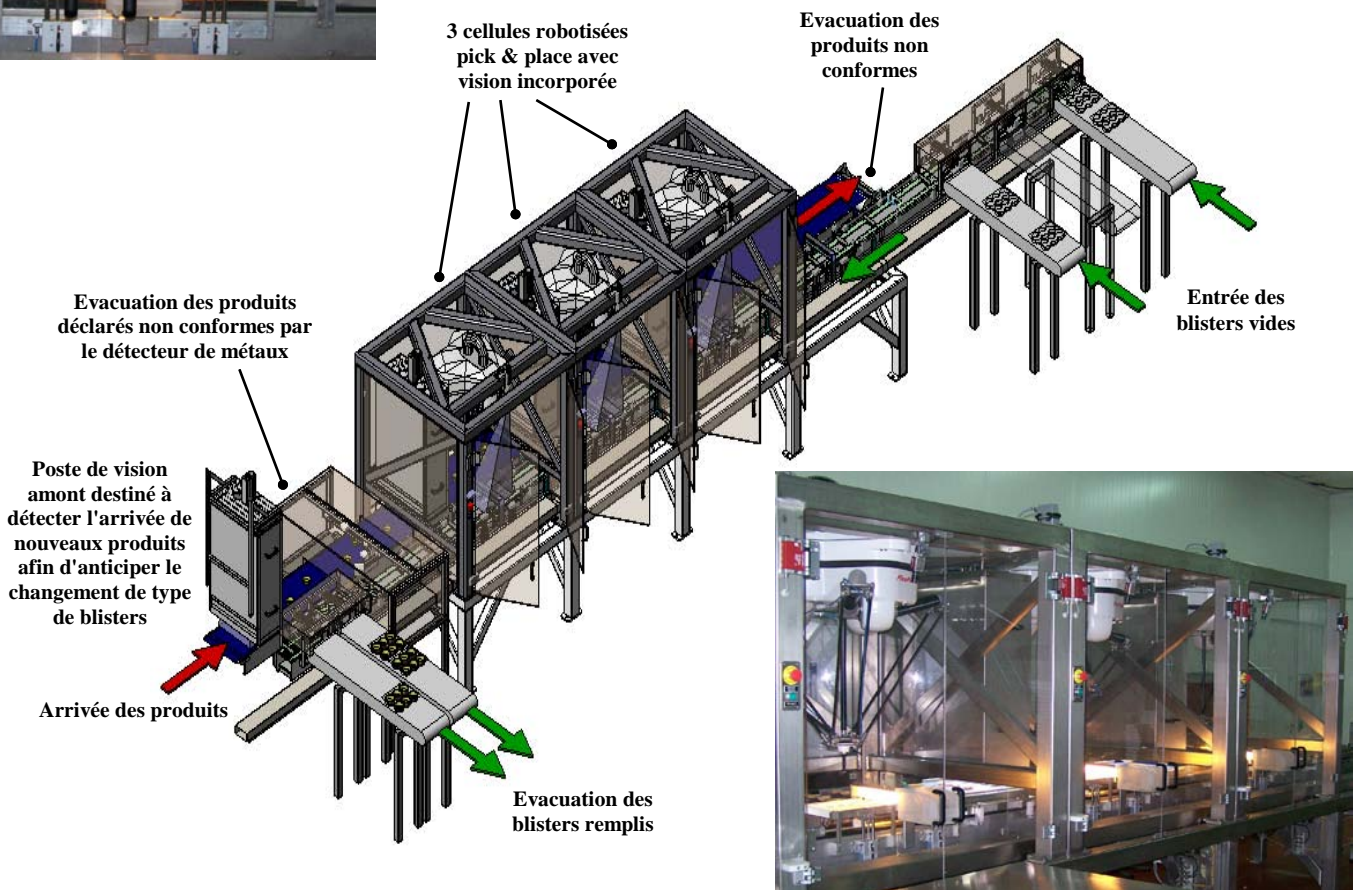
Ligne robotisée pour l'emballage de produits alimentaires



Cette ligne robotisée ramasse des fonds de tartelettes qui arrivent sur un convoyeur et les dépose dans des blisters au rythme de **300 produits par minute**.

Chacune des **3 cellules "pick & place"** est équipée d'un robot ABB FlexPicker IRB 340 et de 2 caméras qui sont utilisées pour :

- ▶ localiser les produits sur le convoyeur d'entrée pour permettre au robot la préhension via "conveyor tracking",
- ▶ vérifier la conformité du produit arrivant, parmi les 70 types possibles,
- ▶ ne prendre que les produits conformes visuellement,
- ▶ localiser et vérifier la conformité et l'orientation des blisters qui arrivent sur leur convoyeur annexe.



Reconnaissance du type de produit, localisation du point de préhension pour le robot et rejet des produits non conformes.

