

Desafio para a prova “Manipuladores Robóticos Industriais” do FNR’2021

Desenvolver um programa de paletização que obedeça aos seguintes requisitos:

Parâmetros

Produto: Caixas com 295x195x200 (CxLxA)

Paleta: Europaleta 1200x800x144

Gripper de vacuo com duas zonas

Cadencia entrada produto: 12cx/minuto

Definição de pontos

PosHome – Posição de home

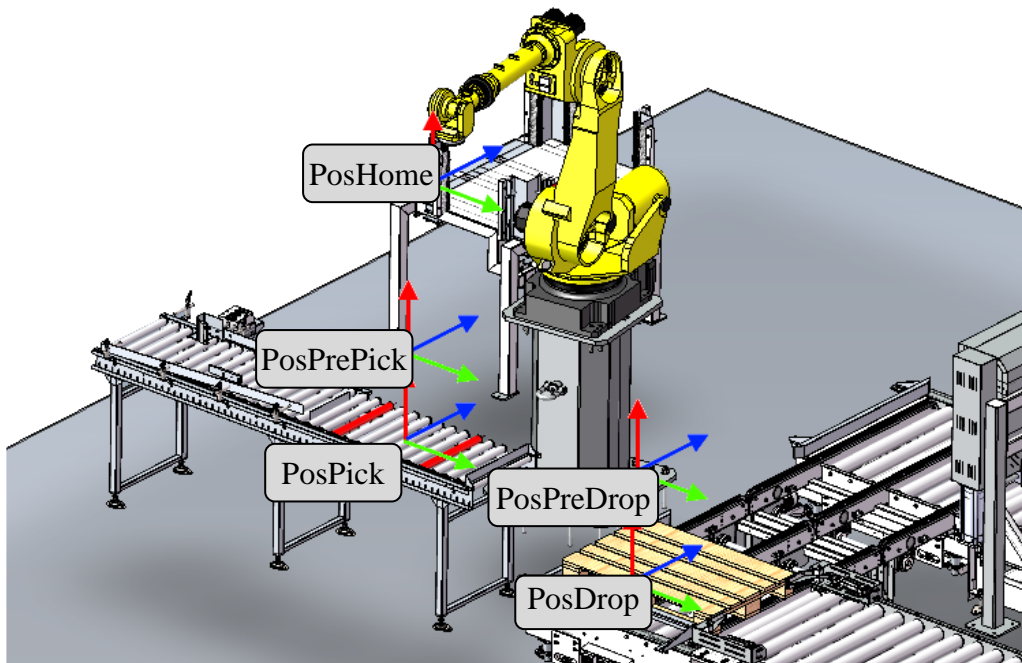
PosPick – Posição de pegar as caixas na mesa de *pick* (posição estática)

PosPrePick – Ponto de aproximação à mesa de *pick* (posição estática/dinâmica)

PosDrop – Posição de deixar as caixas na paleta (dinâmica)

PosPreDrop – Ponto de aproximação à paleta (posição estática/dinâmica)

Nota: Podem ser criados outros pontos



Objetivos

O programa deve começar na posição PosHome.

Fazer paleta com 5 camadas

A paleta deve conter o máximo de produtos possível

As camadas devem ter *interlocking*