



Conception d'un préhenseur mécanotique pour une application médicale de la Curiethérapie Robotisée de la prostate.

Objectif :

Réduire les œdèmes et améliorer la précision pour le traitement thérapeutique dans le cancer de la prostate.

Réalisation d'une micro-épicerie robotisée.

Objectif :

Réduire l'espace de stockage dans une épicerie automatisée en associant un robot.

Conception d'un Robot mobile-manipulateur, élévateur et omnidirectionnel pour la gestion de la logistique interne.

Objectif :

Relier entre différentes zones d'activités dispatchées géographiquement.

Conception d'un Robot mobile holonome et porte conteneur pour la gestion de la logistique maritime.

Objectif :

Améliorer la gestion de flux et l'optimisation de l'espace clients.



EXEMPLES DE RÉALISATION DE PROJETS

Automatisation d'un processus d'enroulement de textiles.

Objectif :

Eviter un goulot d'étranglement sur une ligne de production.

Etude d'implantation d'une cellule robotisée pour palettisation automatique.

Objectif :

Diminuer la pénibilité (TMS) et amélioration de la productivité.

Etude de la mise en place d'un système de vision pour le contrôle de la position d'inserts métalliques sur des culasses en aluminium.

Objectif :

Automatiser et fiabiliser le contrôle qualité.

Technologie de l'information au service de coopération active entre un humain et un robot humanoïde.

Objectif :

Synchroniser les mouvements d'un robot multiarticulé avec des mouvements naturels.



Etude et réalisation d'une machine spéciale pour l'assemblage de galerie aluminium pour véhicule utilitaire.

Objectif :

Réduire le temps et la précision de l'assemblage.

Rénover un banc d'essai de transmission de puissance.

Objectif :

Faire évoluer les performances de l'outil. Maintenir sa capacité à répondre aux besoins des clients.