Notre mission :
Proposer aux entreprises des ressources d'innovation attractives issues de plus de 160 laboratoires et 7200 chercheurs.

Procédé d'analyse / de calibration de l'ensemble des paramètres d'un robot industriel

La problématique est de réaliser un système de sollicitation de robot permettant d'identifier différents paramètres du robot de manière simple et efficace, sans nécessiter une intervention continue de l'opérateur.

La solution proposée est un système de sollicitation de robot basé sur la sollicitation active ou passive du robot selon une trajectoire connue de celui-ci. Ce système utilise un seul moyen de mesure élémentaire : un vérin instrumenté. Les données extraites permettent d'obtenir toutes les caractéristiques du robot, c'est-à-dire leur carte d'identité et leur signature. L'innovation réside principalement dans la simplicité de mise en œuvre du système. Une fois le moyen mis en place, en quelques minutes seulement, l'ensemble des calibrations pourront être effectuées sans plus d'interventions de l'opérateur. Cela permet d'identifier l'ensemble des paramètres du robot en réalisant toutes les trajectoires sous charges, ou pas, nécessaires à cette identification.

Nature de l'offre :

- Solution compacte et portable
- Méthode simple à mettre en œuvre
- Universalité de la méthode de calibration
- Fonctionnement autonome

Domaines d'application :

- Robotique

Votre contact :

Ludovic TRELLU
06 35 82 77 07
ludovic.trellu@ ouest-valorisation.fr

DV n°2322 - Sollicitateur Dynamique