

PILOTAGE DE SYSTÈMES PAR ASSERVISSEMENT VISUEL

Optimiser vos procédés de fabrication par de simples caméras

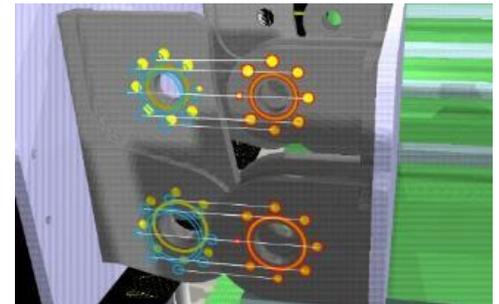
- Augmenter la précision et la répétabilité d'un système robotique
- Apporter de la flexibilité à votre système robotique, l'adapter en temps réel aux changements liés au procédé.
- Choisir et implémenter une solution de commande basée vision.

Avec l'IRT Jules Verne vous bénéficiez de

- Algorithmes de commande robustes, validés dans de nombreuses applications industrielles, du vissage de pièces à l'assemblage de grandes structures.
- L'équipe d'ingénieurs expérimentés avec des compétences complémentaires en contrôle-commande, traitement d'images, machine learning et deep learning.
- Partenariat stratégique avec l'INRIA, centre de recherche de renommée mondiale sur l'asservissement visuel.

NOS SERVICES

- **Proposer une stratégie de détection et de suivi de la cible** adaptée aux contraintes de votre environnement industriel
- **Identifier le hardware nécessaire** (caméras, éclairage, filtres.) **et réaliser son intégration** au système robotique
- **Définir et mettre au point la loi de commande** adaptée à votre besoin
- **Intégrer l'ensemble des développements dans un démonstrateur** pour valider le cas d'application



Gain : Ordre de grandeur sur temps assemblage / 10
Précision : < 1 mm

ILS NOUS FONT CONFIANCE

Airbus, KP1, Dessouter