Cobot pour opérations d'assemblage

Projet ASIMOV

Le projet a pour objectif de développer un prototype industriel de cobot, robot collaboratif, capable de réaliser des opérations d'assemblage à l'intérieur d'une structure aéronautique pour assister les compagnons dans la réalisation de leurs tâches à faible valeur ajoutée.



Impacts techniques et économiques

- ▶ Augmentation du degré d'automatisation
- ▶ Réduction de 20 % des temps de cycle de certaines opérations
- ▶ Réduction des troubles musculo-squelettiques

Mots clefs

Cobotique // Robotique Plateforme mobile // Manipulation Main robotisée // Perception 3D

Architecture et spécification du Cobot juin 2013

2^{ème} **génération de plateforme mobile** décembre 2014 **Démonstration finale** novembre 2015

janvier 2013 Lancement du projet

décembre 2013 1^{ère} génération de plateforme mobile juin 2015
Intégration
du Cobot

janvier 2016 Fin du projet

CONTEXTE INDUSTRIEL

L'arrivée sur le marché des dernière générations de robots légers intrinsèquement sûrs ainsi que l'évolution des normes de sécurité, permettent d'envisager de robotiser certaines opérations nécessitant une forte coactivité avec les opérateurs. Des solutions existent mais de nombreux verrous technologiques subsistent.

CARACTERES INNOVANTS

- Développer une plateforme mobile industrielle capable d'intervenir de manière autonome à l'intérieur d'une structure d'avion en cours d'assemblage.
- Développer un pack multi-capteurs et ses algorithmes pour la détection et l'identification 3D d'obstacles.
- ▶ Développer une solution de manipulation dextre robotisée de petites pièces de forme complexe et extrêmement variable ainsi que d'outils portatifs manuel.
- Développer un robot multi-capteurs pour le positionnement précis de pièces dans un environnement contraint.







Partenaires

- ▶ IRT JULES VERNE
- **AIRBUS**
- ▶ AIRBUS GROUP INNOVATIONS
- **▶** BA SYSTEMES
- ▶ CENTRALE NANTES (IRCCYN)

Equipements

- ▶ 3 plateformes mobiles
- ▶ 1 bras kuka LWR
- ▶ 1 main robotisée Schunk 5 doigts

Budget

▶ 1 973 k€

APPLICATIONS INDUSTRIELLES....

ASIMOV vise à assurer la montée en maturité nécessaire pour accélérer la mise en production du $1^{\rm er}$ cobot industriel sur une ligne d'assemblage. La plateforme mobile et le pack capteurs seront déployés en production pour effectuer certaines opération en collaboration avec les opérateurs.

Les travaux sur la manipulation nécessiteront quand à eux des travaux de recherche complémentaires avant de déboucher en production.

Contact commercial Philippe Piard philippe.piard@irt-jules-verne.fr Contact presse
Sophie Péan
communication@irt-jules-verne.fr



