

# FASTKIT

Solution robotique polyvalente et à faible coût pour la logistique

Le projet FASTKIT vise à développer une solution robotique polyvalente et à faible coût pour la logistique en utilisant une combinaison unique de robots mobiles et de robots parallèles à câbles.

Le prototype FASTKIT répond à un besoin industriel pour les opérations de logistique dans des installations de stockage existantes tout en étant facile à installer, en maintenant les infrastructures existantes et en couvrant de grandes surfaces.

## Contexte industriel

Depuis 5 ans, des solutions techniques automatisées de préparation de commandes émergent dans l'industrie dans les secteurs de la production de biens ou de la logistique. Ces solutions sont formées par des associations de bras polyarticulés et d'AGV et les industriels n'ont pas encore stabilisé de produits robustes et polyvalents (Tech robotics, Exotech...). Dans ce contexte, la proposition du robot Fastkit présente une nouvelle solution technique qui pourrait permettre d'apporter plus de souplesse et de polyvalence par rapport aux solutions existantes.

## Caractères innovants

- Reconfigurabilité (selon entrepôt/usine) et flexibilité (hauteur, charge, vitesse)
- Structure légère et robuste
- Faible coût d'investissement
- Robot parallèle à câbles mobile

## Applications et développements industriels

Les applications visées pour FASTKIT sont les industries où les pièces doivent être préparées. Ces industries comprennent l'industrie de la logistique, mais aussi les industries de détail, de l'automobile ou de l'aéronautique. En effet, pour l'automatisation de la préparation des pièces, un algorithme de captation et des manipulateurs spécifiques doivent être mis au point. Pour que la solution FASTKIT soit viable sur le marché, elle devra s'adapter aux besoins de plusieurs industries.

## Impacts techniques et économiques

- Réduction des délais des opérations par rapport aux robots sur AGV
- Réduction des coûts d'investissement
- Création de start up

## Planning

Septembre 2016

- Lancement du projet

Mai 2017

- AGV et remorque capable d'atteindre chaque position
- RPC avec effecteur capable d'attraper une boîte

Octobre 2017

- RPC intégré sur une plateforme mobile

Fevrier 2018

- Fin du projet

## TRL



## Applications



## Medias

 [www.fastkit-project.eu](http://www.fastkit-project.eu)

 [@fastkitproject](https://twitter.com/fastkitproject)



## Contacts

Alexis Girin  
R&T Manager, Robotic and Cobot  
[alexis.girin@irt-jules-verne.fr](mailto:alexis.girin@irt-jules-verne.fr)