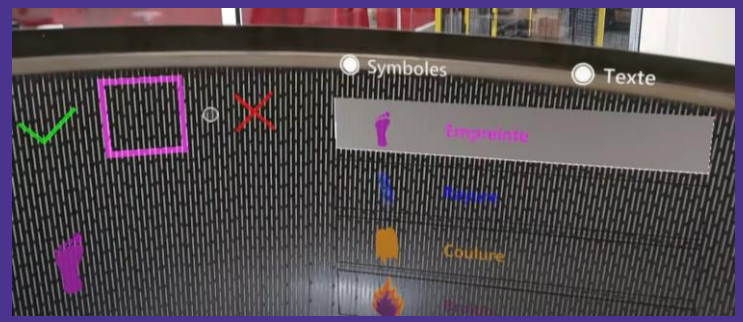
# COMETE : CELLULE COBOTISÉE MULTI-TECHNIQUES DE CONTRÔLE NON DESTRUCTIF

## OFFRES

- **Mise en œuvre optimale de contrôle par ultrasons, courants de Foucault, thermographie, visuel, dimensionnel...**
- **Evaluation des performances de moyens CND innovants pour la détection et caractérisation des défauts**
- **Inspection automatisée de pièces de géométries complexes et matériaux variés**
- **Génération automatique de trajectoires d'inspection pour faciliter le contrôle de vos structures**
- **Analyse et post-traitement des données via NDTKit, CIVA et algos spécifiques (IA...)**
- **Inspections conformes aux exigences qualité des secteurs exigeants : aéronautique, spatial, défense, énergie, automobile...**
- **Accompagnement sur-mesure pour le développement et la qualification de protocoles CND innovants**
- **Digitalisation avancée du contrôle qualité et de la restitution opérateur:**
  - **Réalité augmentée**
  - **Projection de défauts sur la pièce**




## CARACTÉRISTIQUES

### Conception

- Orientée-au service du CND automatisé et digitalisé
- Conception modulaire et évolutive, adaptée aux besoins industriels
- Architecture ergonomique et sécurisée pour les environnements de laboratoire
- Intégration facilitée de nouvelles méthodes et instruments d'inspection
- Capacité à s'adapter rapidement aux contrôles de structures composites, métalliques ou hybrides
- Développement interne d'effecteurs spécifiques pour chaque technique ou forme de pièce

### Fonctionnalités

- Robot collaboratif YASKAWA HC20DT 6 axes, charge utile jusqu'à 20 kg
- Cellule modulaire intégrant :
  - Bac à immersion pour ultrasons conventionnels.
    Zone utile :1,5 m (L) x 1,1m (l) x 0,5m (H)
  - Plan de travail pour techniques à couplage sec ou sans contact

- Techniques d'inspection prises en charge :
  - Ultrasons mono/multi-éléments (immersion, contact, aériens)
  - Courants de Foucault mono/multi-éléments
  - Thermographie infrarouge
  - Contrôle visuel automatisé
  - Mesures dimensionnelles

- Génération de nuages de points 3D ou de cartographies 2D

- Post-traitement via NDTKit, CIVA ou algos d'IA

IRT JULES VERNE