

Pré-qualification de solutions robotisées pour développer l'agilité dans votre entreprise

La robotique est plus que jamais un facteur fondamental pour la compétitivité industrielle.

Pour répondre efficacement à ces enjeux de développement, le **CRITT Informatique** et la plateforme **ROBIOS** de l'Institut Pprime, ont développé un partenariat afin de proposer aux PME un environnement novateur de manipulation fondé sur les techniques de la robotique collaborative ou cobotique.



Domaines d'activités :

- Secteur industriel : mécanique, aéronautique, automobile ...
- Sociétés de services,
- Sociétés d'ingénierie,
- Organismes publics.

Domaines d'interventions

- INFORMATIQUE
- ECO-CONCEPTION
- MÉCATRONIQUE
- VEILLE TECHNOLOGIQUE



CRITT INFORMATIQUE
Votre soutien à l'innovation

Pour tout renseignement :
Poitiers - Futuroscope :

Jean-Claude Potier - directeur
06 11 45 45 39 • 05 35 54 23 90
potier@critt-informatique.fr

Téléport 2 - 15, avenue René Cassin
86961 Futuroscope cedex France

Angoulême : Jean-François Bonnet - Président
06 73 73 60 28 • jfb@v-od.com

Agence de Saintes : 103 rue Saint Eutrope 17100 Saintes
Tel : +33 (0)5.35.54.23.91 • saintes@critt-informatique.fr

Pour donner aux entreprises
de l'agilité

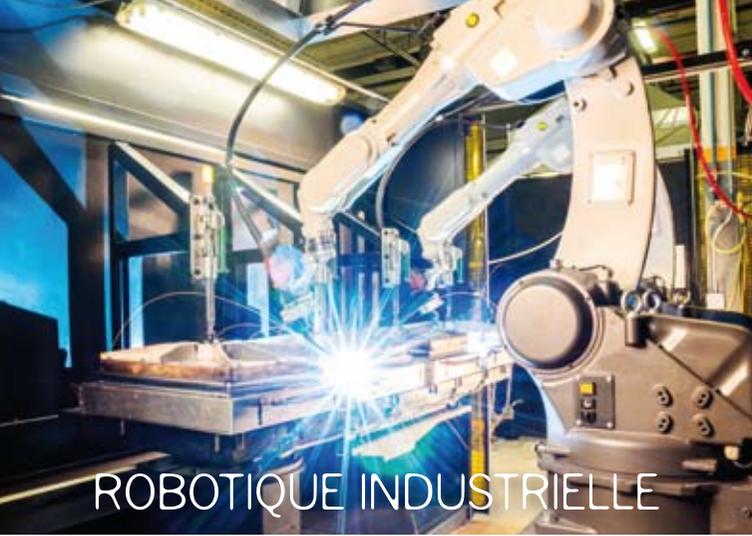


Mécatronique,
Automatisme,
Robotique & Cobotique



Notre métier est de vous accompagner
www.critt-informatique.fr

Réalisation: Virtuelle, Olyssée v-od.com - Sept. 2015 © Photos: © Jeffhorne + izstock / Getty Images + Fotolia



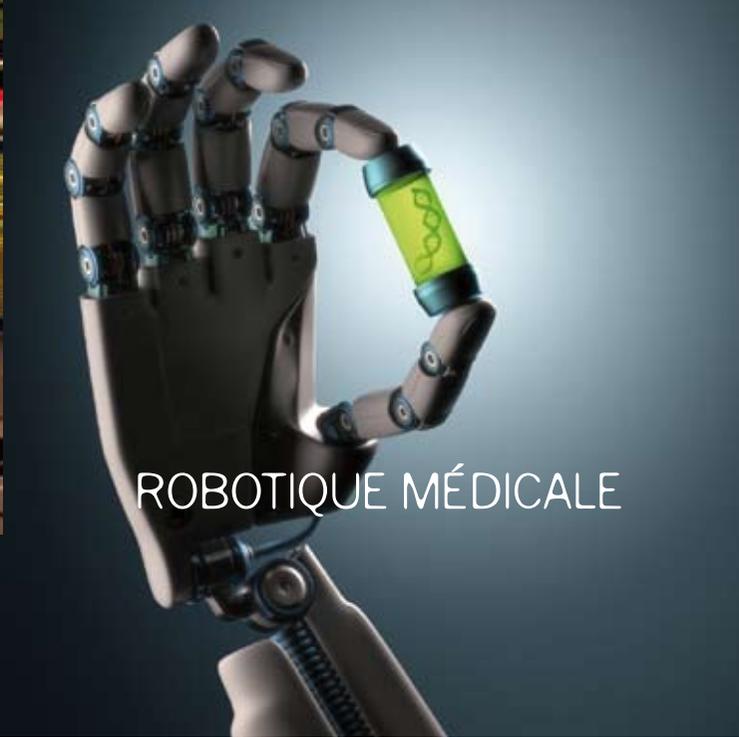
ROBOTIQUE INDUSTRIELLE

CAO Robotique

Automatisation de systèmes mécaniques complexes

Analyse de tâches (TMS) et ergonomie du poste de travail

Synthèse et planification de mouvement



ROBOTIQUE MÉDICALE

Apprentissage (opérations à distance)

Systèmes polyarticulés

Evaluation du mouvement humain (motion capture)



ROBOTIQUE MOBILE

Pré-qualification du système de commande (base mobile ou volante)

Mode de communications synchrone/asynchrone (wifi, radio fréquence, vidéo, ultrason)

Programmation du système de commande (ARDU pilote)

Planification de trajectoire (simulation collision)

