



Un **Living Lab** a été créé pour la mise en oeuvre de projets de recherche industrielle, de développement expérimental, d'accueil de projets innovants d'entreprises dans le domaine de la robotique collaborative.

De façon opérationnelle, il est orienté «**smart industrie**», conçu comme un lieu de partage et d'échange regroupant **des acteurs publics (laboratoires), des acteurs privés (offreurs de solution, porteur de projet,...), des structures de transfert (CRT) et des opérateurs finaux (entreprises, groupements d'entreprises,...)** avec comme préoccupations majeures :

- D'expérimenter des nouvelles technologies avec une **mise en situation** proche des processus industriels.
- De réaliser des «**preuves de concept**» industriels démontrant les usages potentiels ou stratégiques de telle ou telle technologie.
- De développer des **briques technologiques** innovantes en tenant compte des contraintes de robustesse, de cadence et d'ergonomie d'une industrie qui se doit d'être toujours plus flexible et intelligente.

Toutes nos démonstrations sur notre chaîne You Tube :
« **CRITT Informatique** »



C.R.I.T.T.
Informatique | Robotique | Métrologie
Votre partenaire de l'innovation

05 35 54 23 90 - info@critt-informatique.fr
Téléport 2 - 15, avenue René Cassin
86961 Futuroscope cedex France

Réalisation Virtuelle Cojessée vod.com - mars 2018 © Photos : @Facalia - iStock



ROBOTIQUE

COLLABORATIVE



- ➔ Passer à l'industrie 4.0 en robotique collaborative
- ➔ Sécurisation de l'interaction avec les utilisateurs finaux
- ➔ Open Robotics & utilisation de standards de l'automatisme



C.R.I.T.T.
Informatique | Robotique | Métrologie
Votre partenaire de l'innovation

Faciliter la transition numérique

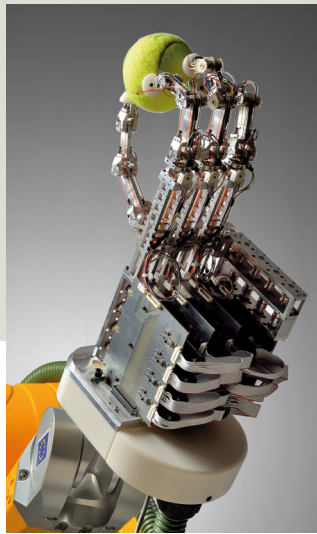
www.critt-informatique.fr

Prestations aux entreprises

- Étude de faisabilité
- Analyse biomécanique
- Mise à disposition d'équipements
- Sécurisation de l'interaction Homme/Machine
- Prototype/Démonstration
- Accès aux logiciels développés au sein de la plateforme Robioss

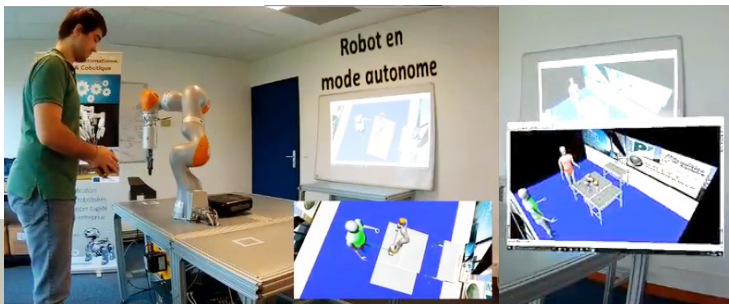
Préhension & Manipulation dextre

Sans système d'outils, un robot ne peut réaliser aucune tâche.



Programmation des robots

Environnement de programmation visuelle et/ou par démonstration



Middleware



Vers une approche uniformisée de la commande de robot dans un contexte de collaboration homme/machine intégrée dans un environnement ouvert de simulation et de planification de tâches.

Recherche en perceptions

Méthodologie de Tracking (Suivi) :

- Vision : Vicon, Kinect, Mocap, ...
- Inertiels : Gyros, IMUs, ...
- Sécurité : Sick, Cognex, ...

Perception du produit

Reconnaissance de forme ou d'objet (deep learning) ou métrologie optique : couleur, nuage de point...

Planification réactive