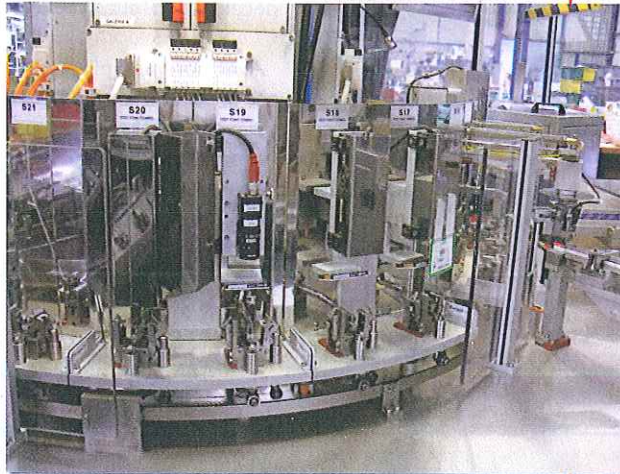


## PLATEAU TOURNANT INDEXÉ MULTISPEED

de GUY NEYRET LAGNIEL

Trophée  
Technologie

Assembler sur la même machine des composants à la cadence de 1 pièce par seconde lorsque des opérations de contrôle et de test durent jusqu'à 3 secondes. C'est le pari tenu par le groupe français spécialisé dans les machines d'assemblage automatisé avec ce plateau tournant inédit. Sur cette machine, un système breveté permet aux palettes d'un même plateau tournant de rester en position stationnaire à des temps technologiques différents et ce sans altérer la cadence initiale de production. Cette innovation permet d'éviter la duplication de machine, réduisant ainsi l'occupation des sols et toutes les ressources qui y sont associées (consommation d'énergies, ressources humaines, coût de maintenance...).



### A retenir aussi dans cette catégorie :

La catégorie technologie a été cette année l'une des plus fournies en candidats. Retenons en particulier Chaveriat Robotique et son Synpas 3, un « Assistant Expert Intelligent » qui aide les utilisateurs d'une cellule robotisée (jusqu'à 8 axes simultanés) à développer leurs projets, ou à en modifier des existants, sans aucun langage de programmation. La réalisation des applicatifs se fera en effet en suivant une construction de type Grafset. A retenir également, la pince de robot RRMP en matière synthétique proposée par l'Allemand Röhm. Son atout ?

Fabriquée en matière synthétique en quelques heures seulement par une technologie d'impression 3D (à partir d'un modèle 3D de l'objet), elle s'adapte à la pièce à manipuler. Et pour rester simple, le mouvement de serrage/desserrage de la pince est assuré par un petit vérin pneumatique. Röhm assure que son composant est sans maintenance jusqu'à 7 millions de cycles, contre 2 millions de cycles pour un préhenseur classique. Mieux, les pinces utilisées actuellement en production réalisent pas moins de 16 000 serrages par jour.

Autre nouveauté de cette année, le X4 I-Robot de Metrologic Groupe est une solution robotisée de mesure en ligne adaptée à tous les

robots industriels. Le système de mesure est basé sur un scanner laser à très haute vitesse d'acquisition embarqué au bout d'un poignet robot multiaxes. La précision de la mesure est assurée soit par une caméra de suivi séparée qui suit le boîtier du capteur laser équipé de leds infrarouges de positionnement, soit par un système de laser tracker. La précision typique est de l'ordre de cent microns... et indépendante de celle du robot.

Enfin, Kalray et UXP ont développé une solution d'automatisation conjointe, associant une nouvelle génération de circuits programmables hautes performances et faible consommation de Kalray, massivement parallèles (256 cœurs), pour les applications industrielles et la solution logicielle de contrôle/commande Alograf Studio d'UXP. Le tout permet de développer des applications d'automatismes autonomes, architecturés en plusieurs processus communiquant sur une carte matérielle unique.

