

- PROGRAMME -

6^{EME} JOURNEE

SYSTEMES ET SERVICES INNOVANTS POUR LES TRANSPORTS ET LA PRODUCTION

ROBOTIQUE COOPERATIVE POUR LA TRANSITIQUE : CONVOYAGE, TRANSFERT, MANIPULATION

Jeudi 7 février 2019, 8h30-17h00,

à Polytech Clermont, Pôle commun, Amphi 3, Campus des Cézeaux, 63170 AUBIERE

8h30 - Accueil café

9h00 - Introduction et contexte

- Bienvenue des partenaires organisateurs (ViaMéca, CAP 20-25 et iMobS3, Coboteam)
- « Transitique : enjeux industriels et scientifiques » Henri PIERREVAL (LiMos)
- « Cobot ou robot coopératif , de quoi parle-t-on ? Quels apports technologiques à la transitique ? » Youcef MEZOUAR (Institut Pascal)
- « Nouvelles solutions 4.0 pour les fonctions convoyage, transfert, manipulation ? Vision industrielle des enjeux »
 - Point de vue de l'utilisateur : Stéphane RAVAT (Michelin)
 - Point de vue de l'ingénieur-intégrateur : Francois GSELL (Actemium Cournon Ingénierie)

10h00 - Conférences « Etat de l'art » et valorisation de projets

10h00 - Polyrobots, robots coopérants pour la manipulation

« Manipulation multi-robot d'objets déformables » - Juan-Antonio CORRALES-RAMON (Institut Pascal) ; source : projets MaRoCo (CAP 20-25) et SynCom (IMobS3)

« Polyrobots et commande coopérative de manipulateurs mobiles modulaires » - Jean-Christophe FAUROUX (Institut Pascal) ; source : projets C3Bots (IMobS3) et C3M3 (IMobS3).

« Capteurs dimensionnels communicant pour robots et AGV » - Jean VASSEUR (Heidenhain)

« Apprentissage autonome sensory moteur pour la robotique mobile » - Thierry CHATEAU (Institut Pascal)

« Vision et Intelligence Artificielle pour les robots manipulateurs » - Liming CHEN (Liris)

« Synchronisation dynamique multi robots pour la transitique au service de l'environnement et de l'agriculture » - Michel BERDUCAT (Irstea)

11h30 - Interactions produit-robot : Marquage, traçabilité et suivi dynamique

« Solution intégrée pour le suivi de produit et la localisation indoor » - Vincent ROUTABOUL (Cipam) - Eric PLOUJOUX (Effidence) - Noel MARTIGNONI (Easymov Robotics)

« Cas client : Première Mécanisation chez Cadeau Maestro : enjeux, et retour d'expérience du convoyeur modulaire intelligent Plug & carry » - Nawel BEKKAYE et Patrice HENRION (Boa Concept)

« Système de perception portatif de cartographie 3D indoor » - Paul CHECCHIN (Institut Pascal) ; source : projet Mobinside (IMobS3)

12H15 : BUFFET ET DÉCOUVERTE DES STANDS ET DEMOS

Exposants : Boa Concept, Cipam, Effidence, Easymov Robotics, Gravotech, Heidenhain, Meanwhile

13h30 - Suite des Conférences « Etat de l'art » et valorisation de projets

13h30 - Supervision, gestion et pilotage de flotte

« Vizyr le gestionnaire d'AGV pour le déploiement, le pilotage et la gestion de parc hétérogène d'AGV » - Noel MARTIGNONI (Easymov Robotics)

« Agilog : le robot mobile convoyeur » - Sacha STOJANOVIC (Meanwhile)

« Aide à la décision pour des systèmes de mobilité innovante » - Alain QUILLIOT (LiMos) ; source : projet Vepart (IMobS3)

14h05 - Interactions et collaboration Homme-Machine pour la performance de production

« Optimisation process par l'utilisation de robot collaboratif » - Jérôme POCACHARD (ECAM)

« Modélisation et évaluation des collaborations capacitantes Homme-Machine pour l'industrie du futur ». Fabien COUTAREL (Acté). source : projet ANR Collaboration 4.0

Echanges ; Questions-Réponses ; Introduction des ateliers

14H45 : ATELIERS « ENRICHISSEMENT FEUILLE ROUTE »

Objectifs :

- enrichir et valider collectivement l'état de l'art du matin.
- exprimer les verrous technos et scientifiques à lever pour satisfaire les besoins opérationnels industriels

3 ateliers EN PARALLELE :

- 1) Interactions produit-robot : Traçabilité, marquage et suivi dynamique, lecture automatique et embarquée
- 2) Polyrobots et manipulation
- 3) Supervision, pilotage de flotte. Intelligence distribuée. lien avec les systèmes d'information

16H30 : FIN