

Systèmes Robotiques et Productifs



- ▼ **Conception optimale et fiable vis-à-vis de l'usage**
(compromis performance, robustesse, agilité, prix, sureté...)
- ▼ **Systèmes robotiques intégrés (de production et/ou mobiles...)**
 - ▼ **Coopération des systèmes robotiques (multirobots, humain, flotte, procédé...)**
 - ▼ **Commande adaptative : robuste, intelligente et référencée capteurs (vision, effort, ...)**
 - ▼ **Manipulation (corps mous, grandes pièces, objets fragiles, aléatoire...)**
 - ▼ **Simulation des syst R. (pour améliorer l'intégration et l'utilisabilité)**
- ▼ **Intégration du digital pour les équipements de production**
 - ▼ **Machines et équipements flexibles/reconfigurables**
 - ▼ **Supervision des machines et procédés (télésurveillance, réseaux capteurs, cybersécurité)**
 - ▼ **Solutions de traçabilité industrielle**
 - ▼ **L'Homme augmenté (RA, objets connectés...) en milieu productif**
- ▼ **Pilotage des systèmes productifs**
 - ▼ **Indicateurs pour la performance des SP en environnements incertains ou changeants**
 - ▼ **Intralogistique connectée**
 - ▼ **Système d'Information pour l'usine étendue**