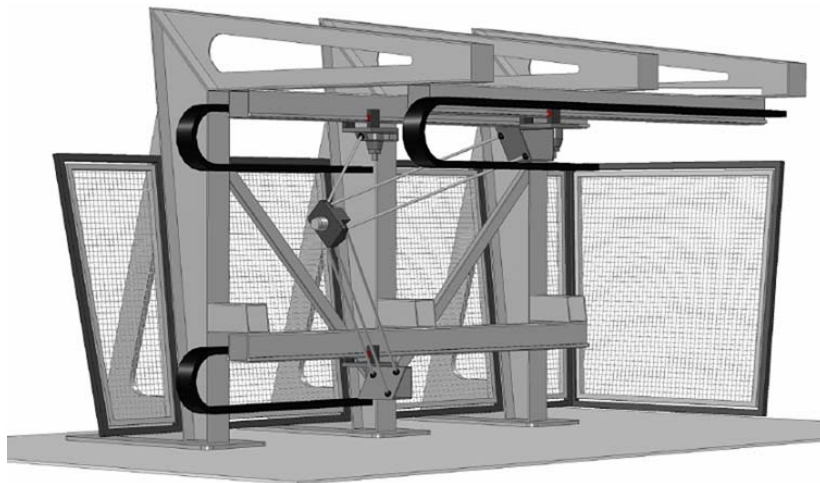


Un nouveau robot à cinématiques parallèles pour les applications industrielles

Le projet européen *SMErobot*TM présente un concept de robot entièrement nouveau dont l'objectif est l'automatisation d'applications industrielles de haut niveau par des robots à prix abordable. Le nouveau concept, basé sur la configuration parallèle des articulations du robot ("robots parallèles") est modulaire, facile à régler, tout en offrant l'avantage lié à la très faible inertie des pièces mobiles du robot. Ces caractéristiques combinées à la grande rigidité des articulations et bras, permettent la réalisation de robots très performants en termes de précision, de vitesse, de rigidité et de capacité mécanique.

Un prototype de ce robot parallèle conçu pour les opérations de nettoyage et de traitement des pièces en acier moulé dans les petites et moyennes entreprises sera exposé au salon AUTOMATICA 2008. Les capteurs de force sont utilisés pour la programmation et l'étalonnage intuitif ainsi que pour le contrôle des procédés. Afin de démontrer la modularité et l'extensibilité du robot, une version bureau de plus petite taille sera également présentée.



Le nouveau concept de robot cinématique

* Coordonnées du responsable :
Torgny Brogardh /ABB Robotics
Téléphone : +46 21 344391
Fax : +46 21 132 592
E-mail : torgny.brogardh@se.abb.com

* Autre contact :
Walter Zulauf / Güdel AG
Phone: +41 62 916-9214
Fax: +41 62 916-9150
E-mail: walter.zulauf@ch.guedel.com