

Dossier de presse

Les produits Robotiq et la méthodologie *Lean Robotics* permettent aux fabricants de déployer des cellules robotisées productives. Ils tirent profit de l'approche *Lean Robotics* pour que leur robot passe en mode production rapidement.

Les ingénieurs de production travaillent avec les composants Plug + Play de Robotiq puisqu'ils s'adaptent à de nombreux procédés en plus de s'intégrer naturellement aux robots Universal Robots.

Ils utilisent la suite logicielle Flow pour accélérer leur projet d'automatisation et optimiser la performance de leur robot une fois en production.

Robotiq, c'est les humains derrière les robots : une équipe de passionnés regroupée dans une coopérative de travailleurs actionnaires, collaborant avec un réseau international de partenaires.

CONTACT MÉDIA:

David Maltais, coordonnateur des relations publiques

d.maltais@robotiq.com

1-418-929-2513

[Visitez notre Centre médias](#)

Profil d'entreprise

Fondation: 2008

Siège social: 966, chemin Olivier, Suite 325, Lévis, Qc, G7A 2N1, CANADA

Cofondateurs: Samuel Bouchard (PDG), Vincent Duchaine et Jean-Philippe Jobin (VP, R&D)

Ventes: [Réseau mondial de distributeurs présents dans plus de 40 pays](#)

Secteur d'activité: Robotiq conçoit et fabrique des composantes pour robots collaboratifs. Ses pinces adaptatives, capteurs d'effort et sa caméra sont utilisées par des manufacturiers de partout dans le monde.

Ses produits s'intègrent naturellement aux composantes mécaniques et logicielles du robot, permettant la manipulation de plusieurs objets sans changement d'outils. La simplicité de ces produits permet un retour sur investissement très rapide.

Produits Principaux: Mains robotisées électriques flexibles, capteur d'effort, système de vision, logiciel de suivi de rendement d'opération robotiques en temps réel et programmes robotiques téléchargeables prêts à l'emploi.

Principales caractéristiques des produits: Faciles d'installation, simples à programmer, Plug&play, conçus pour favoriser la collaboration entre les robots et les humains, capables de saisir des objets de toute taille, donnent les sens du toucher et une reconnaissance visuelle au robot. Logiciel conçus pour accélérer et optimiser le rendement des cellules robotisées.

ÉQUIPE DE DIRECTION

SAMUEL BOUCHARD, PDG ET COFONDATEUR



Samuel Bouchard a cofondé la compagnie en 2008. Il détient un Ph.D et un baccalauréat comme ingénieur mécanique de l'Université Laval à Québec. Il est régulièrement conférencier à plusieurs événements internationaux dans le monde de la robotique où il fait la promotion du *Lean Robotics*.

Lisez les textes de Samuel concernant l'avenir de la robotique via [LinkedIn](#), Twitter [@SamBouchard](#) ou à blog.robotiq.com.

JEAN-PHILIPPE JOBIN, VICE-PRÉSIDENT R&D ET COFONDATEUR



Jean-Philippe a confondé Robotiq avec Samuel en 2008. En tant que Directeur Technique, il participe au développement et à la production de nos solutions robotiques, tant du côté matériel que logiciel.

[Apprenez-en plus sur Jean-Philippe dans cet article >>](#)

PRODUITS ROBOTIQ

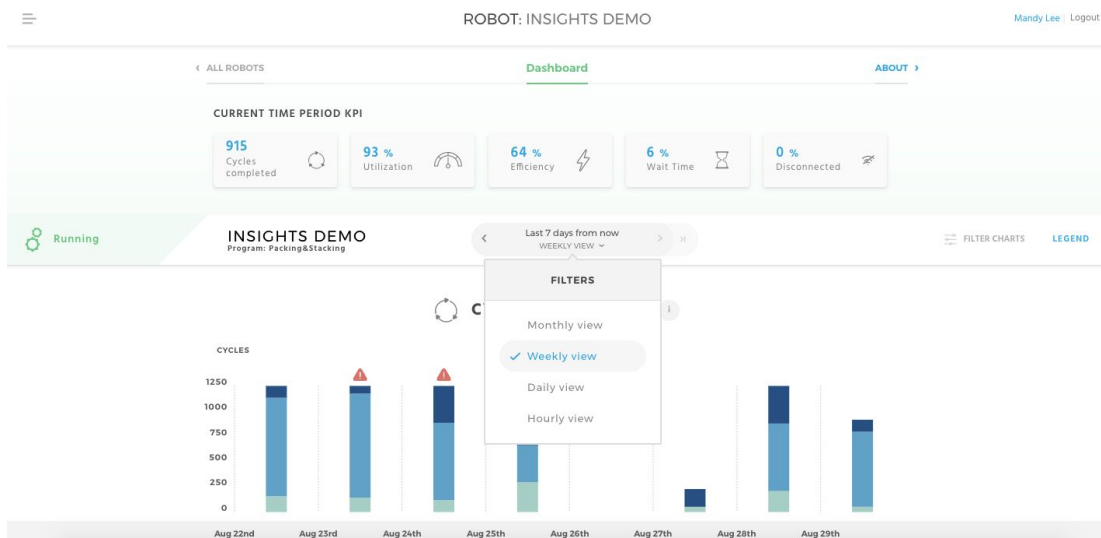
Les produits Robotiq sont conçus pour être accessibles à tous les types d'entreprises, peu importe la diversité de leur production et leur niveau de connaissance en robotique. Nous offrons des solutions Plug + Play et logiciels faciles à utiliser pour aider de nombreuses industries où la robotique a toujours été considérée comme trop complexe et trop dispendieuse à implanter.



INSIGHTS

Insights offre des indicateurs de rendement utiles aux ingénieurs en fabrication afin qu'ils puissent améliorer la qualité de leurs produits et l'efficacité des processus. Les ingénieurs en automatisation se servent de ces données pour optimiser la productivité du robot.

Les gestionnaires observent les tendances liées à l'activité du robot au moyen d'Insights. Ils peuvent ainsi mieux planifier le rendement global de leur production. Le tableau de bord d'Insights offre aux opérateurs une vue des activités du robot en temps réel en plus de sonner l'alarme en cas de problème.



- Recueil des données sur le robot en temps réel
- Mesure le rendement du robot à la minute près
- Présente des indicateurs de rendement opérationnels tels que le nombre de cycles complétés, les types de procédés réalisés, l'efficacité, les temps d'attente et les temps de déconnexion
- Permet d'accéder aux données n'importe où, n'importe quand

MAIN ADAPTATIVE À 2 DOIGTS

La main adaptative à 2 doigts est parfaitement compatible avec les Universal Robots. Sa grande flexibilité permet de l'utiliser pour toutes les cellules automatisées d'une même usine, rendant inutiles les effecteurs et outils fabriqués sur mesure.



CAPTEUR D'EFFORT FT 300

Les capteur d'effort FT 300 donne le sens du toucher au robot. En installant un capteur d'effort, l'utilisateur est en mesure d'exécuter les tâches ci-dessous :

- insertion minutieuse de pièces
- assemblage automatisé
- contrôle de qualité



Le Capteur FT 300 s'intègre naturellement aux Universal Robots sans codage ni câblage.

CAMÉRA DE POIGNET

La Caméra fournit un système de vision Plug + Play aux Universal Robots. Ses principales caractéristiques favorisent la démocratisation des caméras sur les robots collaboratifs:

- Temps de réglage de 30 minutes
- Interface d'apprentissage d'objet simple d'utilisation
- Localisation autonome d'objets sur la surface de travail
- Aucun codage requis



La caméra est conçue spécifiquement pour Universal Robots.

SKILLS

Les Skills simplifient les processus automatisés grâce à leurs programmes téléchargeables prêts à l'emploi. Ils bonifient les capacités de production du robot en lui permettant d'exécuter une grande variété de tâches spécialisées. Les Skills sont conçus pour que vous puissiez exploiter le plein potentiel des composants Plug + Play de Robotiq. Ils offrent de nouvelles aptitudes robotiques qui vous permettront de passer en mode production rapidement.

- Gratuits pour tous les utilisateurs de composants Plug + Play Robotiq et pour les abonnés d'Insights
- Réutilisables pour programmer une tâche robotique complexe sur un ou des robots supplémentaires

The screenshot displays the 'ROBOT SKILLS' interface. At the top, there is a search bar labeled 'Search Skills (6):' and a '+ Add New Skill' button. Below the search bar, there are six skill cards arranged in a 2x3 grid. Each card contains a title, a brief description, the product it is compatible with, and typical tasks. A 'VIEW' button is located at the bottom of each card. The skills shown are: Spiral Search, Sensor Add-On, Gripper Add-On, Free Turning, Conveyor Control, and Linear Search. The interface also includes the Robotiq logo, a user profile icon, and a 'Logout' link.

Skill Name	Description	Product	Typical Tasks
Spiral Search	The Spiral Search Skill allows to insert a pin or shaft into a bore.	FT 300, 2F Gripper	Insertion, Assembly
Sensor Add-On	The Sensor Add-On Skill sets the force and torque values to 0 (software reset), opens the communication between the FT Sensor and the robot controller, and assigns the force and torque values to variables.	FT 300	Machine Tending, Insertion, Packing/Unpacking, Finishing, Dispensing, QC
Gripper Add-On	The Gripper Add-On Skill adds basic Gripper functions to the Functions drop-down menu in the robot's user interface.	2F Gripper	Machine Tending, Pick & Place, Insertion, Assembly, Packing/Unpacking, Finishing, Dispensing, QC
Free Turning	The Free Turning Skill allows to perform a simple rotation movement on a plane perpendicular to the Z-axis of the tool, regardless of the height and positioning of said tool.	2F Gripper	Insertion
Conveyor Control	The Conveyor Control Skill allows to start and stop a conveyor, control its speed and bring it automatically to a stop after a specific travel distance is achieved.	None	Machine Tending, Pick & Place
Linear Search	The Linear Search Skill allows to perform search instructions in the X, Y or Z axis of the tool to locate objects. The high sensitivity of the Force Torque Sensor allows for a gentle contact between the tool and the part.	FT 300	Machine Tending, Pick & Place, Insertion, Assembly, Packing/Unpacking

MAIN ADAPTATIVE À 3 DOIGTS

La main à 3 doigts représente la meilleure option pour un maximum de souplesse et de flexibilité. Idéale pour la fabrication et la recherche avancée en robotique, la main à 3 doigts saisit une très grande variété d'objets, quelle que soit leur forme.

La main à 3 doigts est compatible avec tous les robots industriels. Elle permet à l'utilisateur de se concentrer directement sur l'objet de votre recherche plutôt que de vous acharner à l'intégrer à votre effecteur.



CONTENU

- PHOTOS ET VIDÉOS
- Insights
 - [Photos](#)
- Mains adaptatives robotisées
 - [Photos de la Main à 2 Doigts](#)
 - [Photos de la Main à 3 Doigts](#)
 - [Vidéos](#)
- Capteur d'effort
 - [Photos](#)
 - [Vidéos](#)
- Caméra de Poignet
 - [Photos](#)
 - [Vidéos](#)
- Skills
 - [Photos](#)
- [Logos](#) (.JPG, .PNG. ai)
- [Photos de l'équipe de direction](#)

LES SUJETS QUI NOUS CONCERNENT

- L'intégration et l'optimisation des robots collaboratifs
- L'industrie manufacturière
- L'automatisation robotisée
- Les tendances industrielles
- Le succès des manufacturiers
- Les normes de sécurité en robotique
- La recherche et le développement en robotique
- Les projets robotisés à la fine pointe de technologie
- L'implantation des robots dans les PME comme dans les multinationales
- Le rôle des capteurs de force et des systèmes de vision en robotique manufacturière

En bref, nous tenons à créer et partager du contenu éducationnel pertinent et fascinant pour les différents membres de l'industrie!

NOTRE CENTRE DES RESSOURCES

Nous aimons traiter des différents aspects de la robotique automatisée. Nous avons écrit des dizaines de livres numériques et nous les rendons disponibles gratuitement dans notre centre des ressources. [Visitez le centre! \(Anglais\)](#)

NOS LIVRES NUMÉRIQUES LES PLUS POPULAIRES (ANGLAIS)

- [Collaborative Robots eBook + Comparative Chart](#)
- [Collaborative Robot Risk Assessment, an Introduction](#)
- [Getting Started with Collaborative Robots in 5 Steps](#)
- [The Recruitment Challenge In Manufacturing And How to Overcome It](#)
- [Collaborative Robots in Global Companies](#)