

Robot suiveur porteur de charges connecté pour:

- -L'industrie
- La grande distribution
 - -Le médical
- L'agriculture, L'armée ...

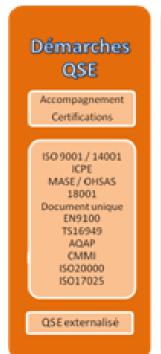
Des Solutions Sur-Mesure





Qualité, Environnement, Informatique

- Démarches QSE.
- Stratégie d'entreprise et pilotage de projets.
- •Prestations Systèmes d'information.





Sites web: <u>www.qenvi.com</u> / <u>www.qenvirobotics.com</u>

Téléphone: 04.22.13.54.67 E-mail: contact@qenvi.com





Robot suiveur, porteur de charges.

Peut être connecté à une application mobile et un logiciel serveur pour la gestion des stocks.





Quel est le problème?

- **GESTION DES STOCKS** non traduite physiquement
 - LEAN manufacturing : Voir le terrain, Valeur Ajoutée, Ranger, Ordonner, Trier, ..., Faciliter et optimiser les flux
 - Manipulation objets, transport manuel: 38% AT (2014: Ameli)
- **SOLUTIONS ERP** : complexes et peu mobiles, pas de cobotique couplée à une solution numérique mobile.
- **DOCUMENT UNIQUE / PENIBILITE:** Diminuer les risques et les Accidents de travail: MAL DE DOS (21% AT en 2014 selon Ameli):
 - 25% des salariés européens, 3200 € pour un AT
 - Décrets France: 4541-1 à 10 et D4153-39 à 40 (<55kg Hommes), Norme NF X35-109; Soulever/Porter: 15kg normal, <25kg

* AT: Accident(s) de travail





Quelle est notre solution?



ROBOT SUIVEUR CONNECTE

- Robotisation de chariots pouvant suivre l'utilisateur dans tous ses déplacements (et dans n'importe quel environnement!)
- Technologie de suivi innovante, un brevet est déposé
- La technologie de suivi peut être implémentée sur n'importe quel structure
- Capacités: 30kg et 100kg, ... et du sur mesure!
- Le robot aide l'humain, il ne le remplace pas (COBOTIQUE)

• SOLUTION NUMERIQUE:

- Une solution permettant de gérer les stocks, en temps réel (et sur le terrain) et en supervision, d'obtenir des statistiques sur les stocks, des alertes, de faire un suivi qualité, d'éditer les fiches techniques, ... mais aussi en complément du robot d'optimiser les rayons, d'appliquer le Lean, le rangement, de connaître les zones de fréquentation et statistiques de déplacement, ...
- Smartphone : solution universelle
- Cloud/Saas : distribution et évolutions facilitées



Les deux principales fonctionnalités du robot:



→ PARTIE « SUIVI »

Le robot suit un utilisateur dans tous ses déplacements.

PARTIE « RETOUR A LA BASE »

Le robot va de balise en balise jusqu'à la destination choisie



ROBOTICS

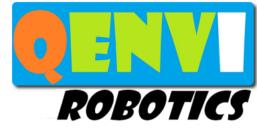
PARTIE SUIVI

BALISE





Les deux principales fonctionnalités du robot:



PARTIE « SUIVI »

Le robot suit un utilisateur dans tous ses déplacements.

→ PARTIE « RETOUR A LA BASE »

Le robot va de balise en balise jusqu'à la destination choisie



PARTIE RETOUR BASE AUTOMATIQUE









Des demandes client variées

- Robotisation d'armoires pour comptabiliser les produits dans les chaines de production.
- Robotisation de fauteuils roulants dans les maisons de retraite pour permettre aux personnes de retrouver de l'autonomie en choisissant une destination avec leur Smartphone.
- Robotisation de chariots « tout terrain » pour transporter des parachutes chez les militaires.
- Robotisation de Caddies pour permettre aux personnes handicapées de faire leurs courses en grande distribution.
- ... et bien d'autres!



Les secteurs sur lesquels nous pouvons intervenir:



- 1^{er} secteur : **industrie**, grande distribution / drive, aéroport → produit standard
- 2ème secteur: militaire, agriculture, handicapés \rightarrow adaptation des moteurs et roues sur le châssis choisi par le client
- 3^{ème} secteur: grand public → adaptation capteurs de contact







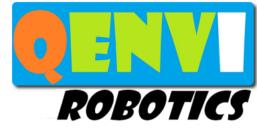








Organisation



L'organisation du projet et des 3 axes de R&D est la suivante:

Tony ROY (ingénieur Robotique) à 100%

2 Stagiaires: Ludovic & Olga (ingénieurs Robotiques)

Viatcheslav (<u>Docteur m</u>athématique+ informatique) à 10%

Cédric (Ingénieur Informatique) à 20%

ROBOTIQUE

Laurent VAN DEN REYSEN (gérant & ingénieur) à 50%

Marianne RAY (Marketing) à 50% Saad (Ingénieur Informatique) à 60%

Virgile (ingénieur informatique) à 10%

Laurent (ingénieur informatique) à 10%

Hamza (Ingénieur Informatique) à 20%

Bastien (Architecte technique) à 10%

Mohammed (stagiaire informatique)

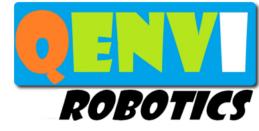
INFORMATIQUE

Ces personnes sont en CDI

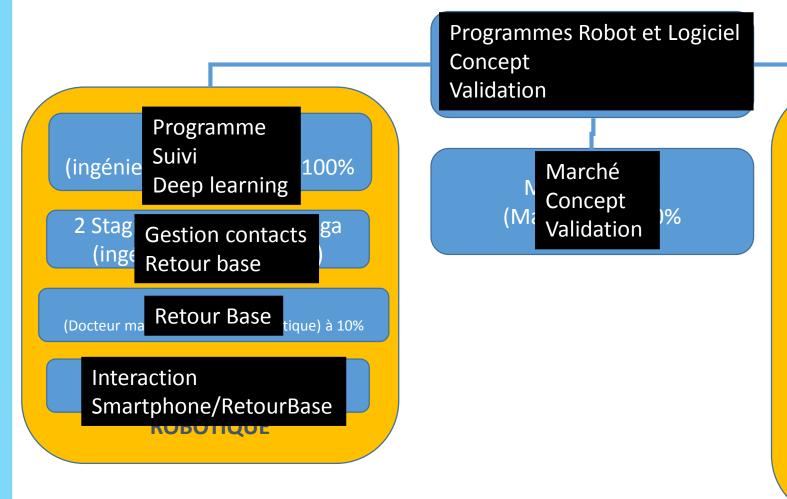
11



Organisation



L'organisation du projet et des 3 axes de R&D est la suivante:



Saad (Ingénieur Informatique) à 60% Virgile (ingénieur informatique) à 10% Logiciel Big Data + logs IOT Smartphone (Ingénieur Informatique) à 20% Bastien (Architecte technique) à 10% Mohammed (stagiaire informatique) **INFORMATIQUE**

Ces personnes sont en CDI

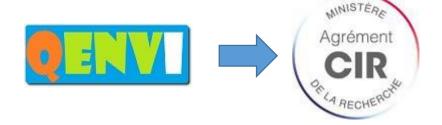


3 axes de R&D expérimentale



- Le traitement du signal pour le SUIVI
- Le traitement d'images pour la gestion des contacts (reconnaissance de formes, deep learning, ...)
- La récupération de données/logs pour la maintenance des robots (interaction Big data et IOT)

- →1 demande de brevet a été déposé en FR et EUR
- →2 autres brevets à venir





Situation et calendrier



Commercialisation des robots « sur mesure »
À partir de 2019-XX

Logiciel et application finalisés

Démarrage des tests clients:
Octobre 2017

Démarrage commercialisation robots standards: janvier 2019

Algorithme du suivi du robot en cours de finalisation

Tests ROBOTs

Modèles de base

Modèle sur mesure

> Fin 2018

Dossier CE (certification européenne) : novembre 2018 Tests des robots « sur mesure » À partir de 2019-XX selon besoin client



Le Sur mesure pour répondre au mieux à votre besoin



Deux formats sont disponibles, et aussi du sur mesure!







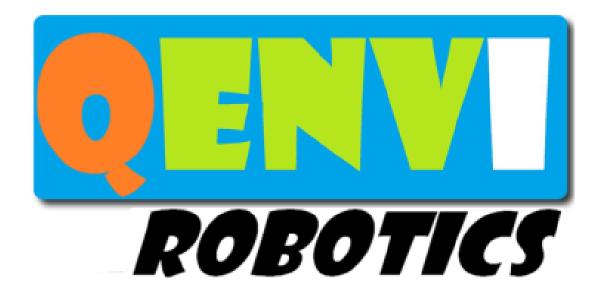
Robot suiveur pouvant porter 30 kg

Robot suiveur pouvant porter 100 kg

Exemple de châssis à adapter aux besoins client

Exemple de châssis sur lequel le système de suivi (choix des bases) peut être installé.





Contactez-nous!

04.22.13.54.67 contact@qenvirobotics.com

Merci de votre attention