

COBOMANIP ASSISTANCE À LA MANIPULATION PRÉCISE DE CHARGE

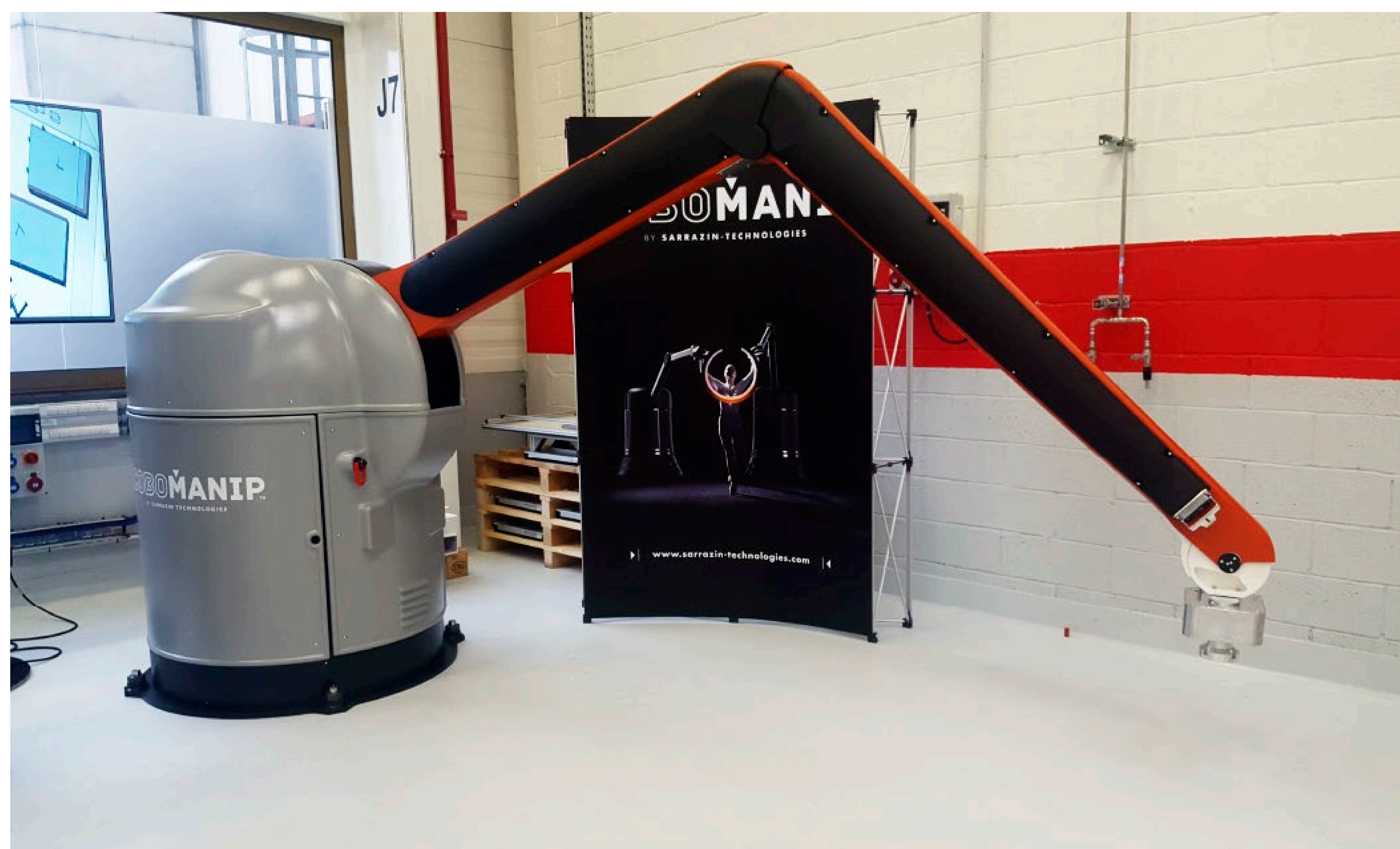
■ CONTEXTE ET ENJEUX

- Sécurité et interaction **homme / machine**
- **Simplicité d'utilisation**
- **Assistance à la manipulation de pièces ou d'outils**
- Réduction des risques de TMS



■ TECHNOLOGIE

- **Manipulateur 3 axes ou 4 axes**
- Actionnement haute réversibilité
- **Équilibrage des charges en toutes positions**, équivalent à un travail en apesanteur
- **Guidage virtuel** des charges embarquées pour manipuler en **sécurité**



■ PERSPECTIVES

- **Amélioration de l'ergonomie des postes de travail et gains de productivité :**
 - Facilité d'usage et performances accrues par rapport aux manipulateurs actuels
- **Sécurité de la réalisation de tâches et traçabilité**