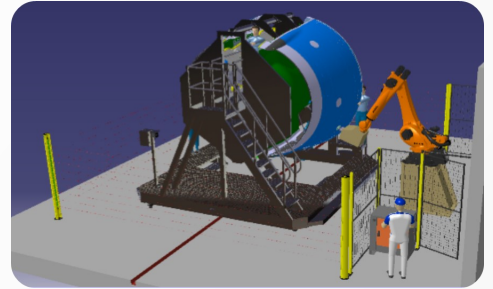


Robot de traitement de plasma

Intégration d'une cellule de traitement par plasma pour trois types de capots :

- ↗ Un robot porte un effecteur de préparation par plasma (installation sur le capot d'un co-deur permettant de préciser au robot de type de capot positionné),
- ↗ Un recalage dimensionnel (en fonction du type de capot en place) est prévu avec la mise en place de capteurs optiques,
- ↗ Des buses avec capteurs analogiques sont installées pour conserver la distance entre la peau et la torche (irrégularité des capots),
- ↗ Une sécurité anti collision est prévue.



Robot d'application de mastic



Démonstrateur permettant de valider la mise en place automatique d'éléments sur une voilure.

- ↗ Préparation de surface (dégraissage de plasma),
- ↗ Dépose de PR (dépose de mastic),
- ↗ Assemblage sur trois types d'élément, hublot, cleats et lisses.

Robot de peinture

Avant-projet pour du traitement de surface de parties d'aérostructures.

- ↗ Robot omnimove permettant le déplacement sur les 5 lignes de peinture du site,
- ↗ Remplissage automatique de peinture.



Robot de peinture

Caractérisation de divers process de revêtement sur des panneaux galbés dans le domaine aéronautique :

- ↗ Application de peinture en spray avec pistolet (4 têtes de peinture de couleur primaires)
- ↗ Système d'impression à jet d'encre
- ↗ Système de traitement UV (polymérisation par LED)



Robot de dépose brasure



Cellule de dépose brasure :

- ↗ Gestion de 100 références
- ↗ Préparation plaques métalliques échangeur d'air

« Les industriels sont en quête à la fois de rapidité et de sécurité sanitaire vis-à-vis de leurs opérateurs : la robotisation du process de surface répond à ces deux enjeux ! »

Contact :

Actemium Toulouse Robotique & Automation

Sylvain ALIBERT — Responsable d'Affaires
2-3 Allées de Longuetterre Sumo Park
31850 Montrabé - FRANCE
Tél : +33 (0)5 61 00 05 18
Port : +33 (0)6 10 65 25 56
Email : sylvain.alibert@actemium.com