



MOT-CLES

Opérations robotisées
Contrôle à distance
Travail de Précision
Maintien
Positionnement
Orientation

BREVETS

US7881823
22/09/2005

INVENTEURS

M. De Mathelin,
B. Maurin,
B. Bayle,
J. Gangloff,
O. Piccin

ICube (FR)

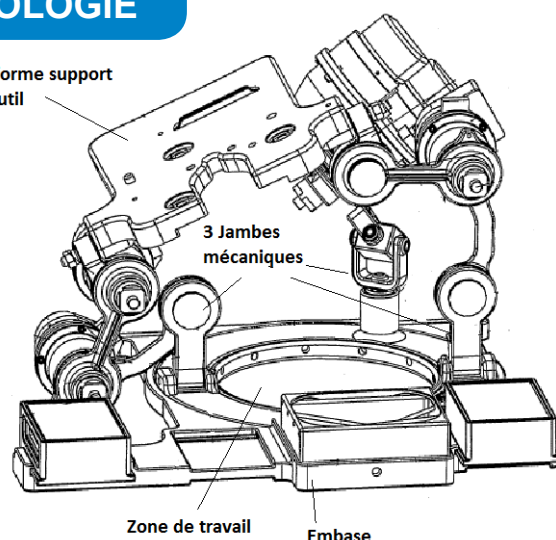


Nouveau dispositif contrôlable à distance pour déplacer et maintenir un outil au-dessus d'une zone d'opération avec une grande liberté de mouvement.

TECHNOLOGIE

- Plate-forme mobile permettant l'intégration et le déplacement contrôlé d'un outil dans un espace défini
- robot parallèle à 3 jambes, offrant à la plate-forme 5 degrés de liberté
- 5 actionneurs motorisés adaptés (grand couple de maintien, faible temps de réponse)

Plateforme support de l'outil



Zone de travail

Embase

APPLICATIONS

- Utilisation possible en milieux confinés
- Peut être employé dans des interventions nécessitant une précision et une sécurité de fonctionnement élevées
- Adaptable au maintien d'outils divers (production de faisceau rectiligne, laser, médical)

AVANTAGES DE L'INNOVATION

- Embase pouvant être fixée sur tout support (y compris mouvant)
- Utilisation possible avec un scanner à rayons X

STADE DE DÉVELOPPEMENT

- Précision et efficacité prouvées en radiologie interventionnelle

Partenariat : licence

CONTACT

Veronika Vallion
Business Developer Phone:
+ 33 (0)6 10 07 00 19 - veronika.vallion@satt.conectus.fr