

TRBOTS



Technologie maturée par

MIDDLEWARE POUR LA COMMUNICATION ET L'INTEROPERABILITE DES ROBOTS HETEROGENES

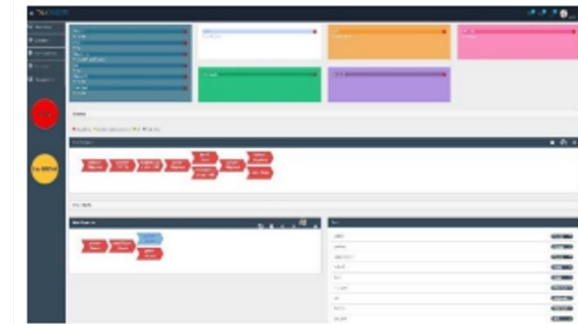
ROBOTIQUE

INTEROPERABILITE

MIDDLEWARE

TalkRoBots est un intergiciel (middleware) qui permet de **contourner ce problème d'interopérabilité**. Il permet ainsi à des robots hétérogènes qui utilisent des systèmes ouverts et propriétaires (ROS, ABB, etc.) de communiquer et partager des informations de manière transparente. La technologie permet également aux robots et aux capteurs d'environnement de communiquer ensemble. TalkRoBots comprend **un serveur Cloud qui permet aux opérateurs de planifier dynamiquement les scénarios de fabrication, de superviser leurs états, d'accéder aux données des capteurs et de reconfigurer le scénario.**

Bénéfices : Des possibilités de communication plus avancées • Interopérabilité entre des robots hétérogènes utilisant différents systèmes (par exemple un AGV peut communiquer indifféremment avec un autre AGV ou avec un robot manipulateur industriel) • Planification facile et mise en œuvre des scénarios dynamiques • Ubiquité et intégration facile de capteurs IoT externes ou de robots • Communication distribuée sans avoir besoin d'un serveur centralisé • Aucun changement dans le langage utilisé par le programmeur robotique • Echange de messages sécurisé • Intégration économique et facile dans des systèmes déjà existants • IA intégrée pour aider l'opérateur dans la prise de décision en cas de panne.



Partenariat : Co-développement ; Licence d'exploitation

PI : Brevet (<5 ans)

TRL : 6