

Du nouveau chez Acma Robotique

Après l'arrivée d'une nouvelle direction en 1984 et le premier virage avec la présentation de deux robots électriques destinés à remplacer les versions hydrauliques dans des tâches de soudage par points d'abord et de manutention ensuite ; une nouvelle gamme et une restructuration en profondeur dans le personnel dirigeant amorce un deuxième virage.

Les hommes

Dans cette nouvelle distribution des fonctions J. Ioffé reste directeur d'Acma Robotique, le directeur technico-commercial et marketing devient J.C. Boulaire anciennement directeur de GdA France, sous sa responsabilité en tant que responsable commercial France M. Fanchtein qui avait rejoint la société au début de 1985, comme responsable application R. Lavaut auparavant chez Cincinnati-Milacron ; dans l'équipe France en plus de MM. Sabouraud, Ducasse et Smejkal vient se greffer M. François qui a quitté l'équipe d'AKR ; R. Prados devenant secrétaire général chargé des relations publiques auprès de J. Ioffé.

Cette arrivée importante, qui devrait encore se rallonger, de spécialistes du monde de la robotique ayant acquis une expérience hors du groupe Renault va donner à la filiale de Renault-Automation, un sang neuf qui devrait lui permettre de pénétrer de nouveaux marchés.

Les robots

Pour les y aider, deux robots présentés à l'exposition d'Essen viendront renforcer ces potentialités, il s'agit des Y 38 et Y 28.

Le premier des deux est un robot existant en version 3 et 4 axes, il peut manipuler des charges de 35 à 40 kilos.

Ce robot possède une structure particulière le destinant à des opérations de manutention et principalement de palettisation. En effet, le premier axe est une rotation de la base de 330° de débattement suivie d'une rotation épaule et d'une rotation coude respectivement de 90° et 110°, l'originalité réside en un plateau porte-outil fixé en bout du dernier bras et qui relié aux précédentes articulations par un système mécanique positionne toujours le plateau dans un plan horizontal. Cette particularité donne un sérieux avantage à ce robot pour des applications de prise de pièces en sortie de machine avec palettisation par la suite. Le quatrième axe qui est proposé

consiste en une rotation du plateau porte-outil, laissant celui-ci toujours dans le même plan.

Ce robot permet la desserte de palettes de 1,2 x 1,2 x 1,38 m de hauteur. La vitesse linéaire correspondant au centre du volume de travail est de l'ordre de 1,15 m/s avec un temps de 0,8 seconde pour atteindre cette vitesse maxi ; la précision de répétabilité étant de $\pm 0,3$ mm.

Le deuxième robot possède la même structure de base, sans le système mécanique, mais avec deux ou trois axes supplémentaires donnant au robot une configuration de 5 ou 6 axes pour des applications aussi diverses que la manutention, le soudage à l'arc, la dépose de cordon, etc... L'objectif étant de posséder dans la gamme un robot de type «universel» manipulant des pièces jusqu'à 25 kg.

Les axes supplémentaires par rapport à l'Y 38 sont dans l'ordre, une rotation du

porte-poignet, une flexion du poignet et une rotation de celui-ci. La précision de répétabilité annoncée par le constructeur est de $\pm 0,3$ mm.

La programmation de ces robots est identique aux autres machines proposées par Acma, c'est-à-dire la baie V 5 pouvant piloter jusqu'à neuf axes avec programmation par apprentissage indirect.

Ces robots sont proposés pour un prix de 380 à 420 KF pour l'Y 38 et de 465 à 515 KF pour l'Y 28.

Les premiers objectifs sont de vendre de 45 à 50 robots de ce type la première année, répartis moitié-moitié entre l'automobile et les autres secteurs industriels. Quant aux futurs projets, l'on parle déjà d'un robot pour des charges de 10 kilos en cinq axes pour l'année 1987.

