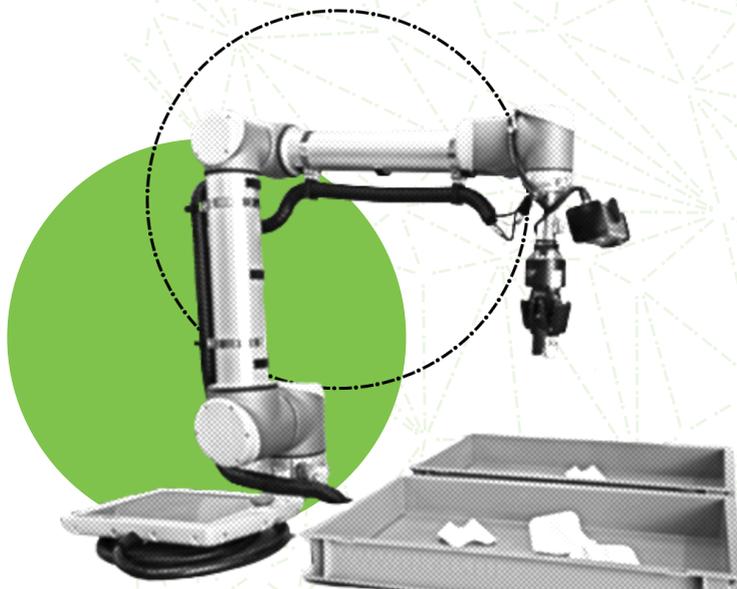


NOME

# Manipuladores Móveis Colaborativos e Adaptáveis



## DESAFIO

Partilha de tarefas homem-máquina / Aumento da fiabilidade dos processos / Ergonomia e segurança

## SOLUÇÃO

Sistemas robóticos móveis, autónomos dotados de manipuladores colaborativos facilmente adaptáveis a distintas tarefas de logística interna e montagem. Equipados com sensores por forma a detetarem obstáculos e fazerem o reconhecimento de objectos. Integração com *digital twin* do chão de fábrica.

## APLICAÇÃO

Industria aeronáutica (EMBRAER): realização de operações de *kiting* num armazém logístico, de forma autónoma e em ambiente colaborativo com operadores

## TECNOLOGIAS



Inteligência  
Empresarial &  
Sistemas de  
Apoio à Decisão



Sistemas  
Ciber-Físicos  
(CPS) & Internet  
das Coisas (IoT)



Automação  
Avançada, Controlo  
& Robótica Industrial

SCAN ME!



**iilab**

INDUSTRY &  
INNOVATION  
LAB



**INESCTEC**



CONTATO

**Rafael Arrais**

[rafael.l.arrais@inesctec.pt](mailto:rafael.l.arrais@inesctec.pt)