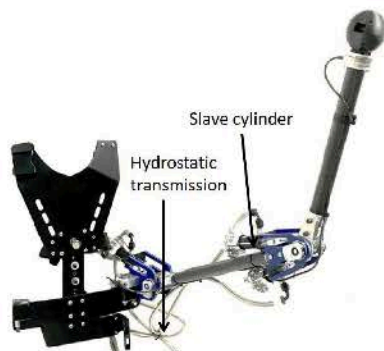


TITRE DU PROJET D'ESSAI

Bras robotisés portatifs

Description du projet d'essai

Ce projet vise à développer des bras robotisés portatifs (comme Dr Octopus dans spider-man). La technologie vise des applications industrielles où les travailleurs auraient besoin d'une "troisième main" pour faire des tâches simples comme maintenir un panneau en place pendant qu'il est fixé, comme illustré à la figure ci-dessous. Le programme de recherche vise à régler plusieurs défis technologique comme la conception d'actionneurs légers, les méthodes de commande pour ce nouveau type de bras où la base n'est pas fixe, etc. Plusieurs sous-projets sont disponibles pour des projets d'essai. Les étudiants rejoindront une équipe dynamique travaillant sur des projets robotiques dans le groupe de recherche Createk au 3IT. Plus d'information à <https://alexandregirard.ca/research/students/>



Directeur(s) d'essai

Nom	Girard	Prénom	Alexandre
Nom		Prénom	
Adresse(s) courriel : alex.girard@usherbrooke.ca			

Caractéristiques du projet d'essai

Date de début (MM-AAAA)	01-2019	Lieu de recherche	3IT
Discipline(s)	<input type="checkbox"/> Chimique	<input type="checkbox"/> Civil	<input checked="" type="checkbox"/> Électrique <input checked="" type="checkbox"/> Mécanique
Domaine(s)	Mécanique - Mécatronique		Électrique - Systèmes intelligents
Financement	<input type="radio"/> Oui <input type="radio"/> Non <input checked="" type="radio"/> à discuter	Montant annuel (facultatif) / CAD	
Partenaire industriel (s'il y a lieu)			
Nom du partenaire /			