

## Développement du cobot bi-bras open-design TRX7 : avancement et premiers retours d'expérience

*jeudi 19 juin 2025 11:50 (30 minutes)*

Dans le cadre de l'axe "manipulation" du projet TIRREX, le LIRMM développe un nouveau robot collaboratif bi-bras.

Pourquoi choisir de développer un robot complètement nouveau ? Qu'est-ce qui rendra (nous l'espérons) ce robot spécial ? Comment conduire ce projet, qui suppose notamment une bonne coordination des fournisseurs entre eux et avec les équipes du laboratoire ? Quels ont été les développements réalisés, les obstacles et difficultés rencontrés à ce jour lors de sa conception et de sa production ? Quelles sont les performances du robot ? Que reste-t'il à faire ? Quels développements scientifiques pourront être menés grâce à cette nouvelle plateforme ?

La présentation tentera de répondre à ces diverses questions d'ordre financier, méthodologique, technique ou scientifique.

**Author:** PASSAMA, Robin (LIRMM/CNRS)

**Co-auteur:** M. CAVALCANTI SANTOS, Joao (LIRMM)

**Orateur:** PASSAMA, Robin (LIRMM/CNRS)

**Classification de Session:** Session 4