

ROBOTIQUE COLLABORATIVE - COMPLET

Performance industrielle et bien-être au travail

Rendez-vous de la mécanique organisé le lundi 18 mars 2019 de 14h00 à 18h00 chez Sew Usocome, 1 rue de Bruxelles à Mommenheim (67) - COMPLET.

La robotique collaborative :

- Ses apports
- La sécurité
- L'intégrer dans votre entreprise

... et la place de l'Homme

Intervenants :

Sylvain Acoulon, consultant sécurité expert robotique collaborative au Cetim

Claire Brillanceau de Coëtlogon, chargée de professions au Symop

Jean-Claude Reverdell, directeur général de Sew Usocome

Olivier Jotz, responsable nouveaux processus de Sew Usocome

PROGRAMME

Accueil des participants par *Jean-Claude Reverdell* et *Carmen Muller*

Démarche d'accompagnement pour l'introduction de la robotique collaborative dans les PME et PMI, par *Sylvain Acoulon* :

- La robotisation, un projet stratégique pour l'entreprise
- Répondre aux exigences de performance de l'utilisateur
- Structurer la démarche d'accompagnement pour sécuriser l'investissement
- Gérer la relation Utilisateur/Intégrateur

Robotique collaborative, cobot, exosquelette : fondamentaux réglementaires et normatifs, par *Claire Brillanceau de Coëtlogon*

La robotique chez Sew Usocome, par *Olivier Jotz*

Visite du site Sew Usocome (*pour des raisons de confidentialité, la visite est soumise à l'accord préalable de l'entreprise*)

Débat et réponses aux questions des participants.

À l'issue de la réunion, un cocktail permettra de poursuivre les discussions

Merci de vous munir de vos chaussures de sécurité et de votre carte d'identité



Les
rendez-vous
de la Mécanique



Les
rendez-vous
de la Mécanique

LIEU ET DATE :

MOMMENHEIM

Chez Sew Usocome

17 MARS 2019

organisé par le Cetim et la FIM

VOTRE CORRESPONDANT :

Carmen Muller

Tél. : 03 89 34 48 01

Mail : Carmen.muller@cetim.fr

INSCRIPTION

Tél : +33 (0)970 821 680
sqr@cetim.fr

ou Inscrivez-vous sur cetim.fr
rubrique Actualités - Agenda



Fédération
des Industries
Mécaniques

Ensemble pour les entreprises de la mécanique