

Khairidine Benali, Jean-François Brethé, François Guérin, Marc Gorka

## Problématique

La préhension en logistique s'opère souvent sur des objets de taille et de masse différentes, ce qui nécessite une grande polyvalence du système de préhension.

## Résultats

- Une collaboration entre les deux bras pour la réalisation des tâches comme le pick and place (un contrôleur en force/position).
- Développement d'un schéma de commande en admittance.

## Solution proposée

Un torse humanoïde muni de deux bras UR10.

