



WWW.SENS3D.COM

Laurent PATENOTRE

Ingénieur indépendant en Robotique et Vision
Porteur de projets innovants

SENS3D :

Depuis plus de 20 ans, **j'apporte à mes clients expertise et maîtrise de l'outil robotique et de la vision industrielle** Ancien salarié de Fanuc Robotics et ACMA Robotique (ABB), j'ai créé en 1996, SENS 3D, élue entreprise innovante de l'année pour le développement d'un logiciel 3D, destiné à gérer les robots au niveau de l'atelier. J'ai réorienté mon entreprise en société de services..

Compétences : 30 ans d'expérience en robotique à votre service

J'accompagne mes clients depuis l'avant-projet jusqu'à la réception :

- conseiller, évaluer une faisabilité, définir un cahier des charges, simuler des projets, vérifier des temps de cycles, déterminer l'implantation des robots et caméras, établir un diagnostic de durée de vie,...
- mettre en œuvre, programmer les robots (principalement ABB, FANUC)
- programmation des systèmes de vision associés (Keyence, Fanuc, Omron, Cognex)
- assister la mise en production et effectuer la formation...

Domaines d'application : Ébavurage, dépose de produits, peinture, palettisation, dépalettisation, chargement ou déchargement de machine, manutention, ...

Clients : Mon offre s'adapte aussi bien aux petites structures qui ont besoin de savoir faire, qu'aux grandes sociétés qui ont besoin d'un apport extérieur, pour faire évoluer leur solution ou développer une nouvelle offre.

Quelques projets/clients significatifs :

SOCOPRESSES SN, Mehun sur Yèvres (18)

2018 → WILO INTEC : Ilot d'assemblage de boîtiers de régulateur de chauffage.

Aide à l'implantation des robots, programmations des 5 Robots (FANUC), et des 5 caméras (KEYENCE 2XG et 3 CV-X) avec contrôle des types de pièces.

2010-2011 → NEXTER : Îlots d'usinage composés de 10 machines dont 2 tours, 1 contrôle 3D ; 2 ilots de déchargement / chargement. Programmation des 4 robots FANUC 6 et 7 axes ; 2 caméras COGNEX embarquées. Formation maintenance

ARIES Packaging, Troyes (10)

2016-2017 → Groupe LVMH Robots de chargement d'étuyeuces (16700 bouteilles/heure)

2013 → Groupe DANONE Robot de dépalettisation de découpes cartons/chargement de machine. Étude et programmation. Robot ABB, caméra OMRON

CERMEX, Corcelles-lès-Cîteaux (21)

2014-2015 → Projet **Flexiload** : Étude et développement du projet. Flexiload est un dépalettiseur avec chargement d'encaisseuses permettant de manipuler des découpes ou des caisses américaines. La définition de la palette (format palette, forme des couches, nombre de couche, ...) se fait sur l'IHM, sans avoir besoin d'utiliser le boîtier d'apprentissage. Le robot est équipé uniquement d'un capteur Laser pour localiser les piles sur la palette, les hauteurs magasins... Robot FANUC

2013 → Robot de dépalettisation de découpes avec chargement de 3 magasins.

CLEIA, Nolay (21)

2007-2016 → Partenaire technique robotique, j'ai soutenu ou développé de nombreux projets pour l'industrie de la terre cuite : prise à la volée (tracking) avec vision, palettisation, ... Robots FANUC, caméra OMRON et COGNEX

DÜRR, Courbevoie (92).

2002-2003 → UPM2000 PSA Mulhouse. Responsable projet secteur Peinture robotisée et Anti-gravillonnage. Budget 40m€ sur un total de 180 m€. Coordination du projet, tenue de planning, respect du cahier des charges, responsable des spécifications techniques, et de l'homogénéité des installations (3 secteurs; 3 sociétés différentes, de nationalité différentes), responsable de la sécurité et des modes de fonctionnement, coordinateur des études AMDEC, des essais chantiers ... Robots DÜRR.



Contact

+33 6 08 89 41 36

laurent.patenotre@sens3d.com

59 rue de la Belette,
79270 Le Vanneau Irleau

Atouts

ANGLAIS

FANUC : KAREL, ROBOGUIDE,
IRVISION, IRDIAGNOSTIC, TPE

ABB : RAPID, ROBOTSTUDIO

KEYENCE : CV-X, XG

COGNEX : IN-SIGHT

OMRON : FH, FZ

Formation

1996 :HEC CHALLENGE+

Formation à la création
d'entreprises innovantes à fort
potentiel de croissance.

1985-1988 :ESIGELEC

Ingénieur en Génie Électrique.
Spécialité : Processus robotique