

Projet de plateforme « Industrie 4.H »

PÔLE S.mart Grenoble Alpes

SYSTEMS - MANUFACTURING - ACADEMICS - RESOURCES - TECHNOLOGIES

https://s-mart.grenoble-inp.fr

Michel Tollenaere

Directeur

Michel.Tollenaere@grenoble-inp.fr









Plateforme Industrie 4.H (projet A2I)

Le concept d'usine école en tant qu'outil de formation aux systèmes de production n'est pas totalement nouveau ; il est aujourd'hui bien établi puisqu'on en compte plus d'une vingtaine en France. Toutefois derrière un titre et un mot-clé se cachent des réalités bien différentes et le concept que propose aujourd'hui le pôle S-mart Grenoble Alpes se différencie des expériences existantes par un haut degré de configuration et de paramétrage aussi bien des produits que des équipements de transformation de transport et de contrôle. Ainsi, bien que le concept ait montré sa pertinence industrielle dès 2010, la généralisation à tout type de configuration est loin d'être une évidence. Au plan international, il faut relier le concept d'usine école à celui de « Enterprise and supply chain architecture ».

L'usine école Industrie 4.H permet ainsi, outre le mix d'opérations automatisés (machines, robots) et d'opérations manuelles, le test de nombreuses configurations de gestion du système de production lui-même : production pour stock, production à la demande Kanban.... ce aussi bien au niveau du système physique que du système informatique (MES). D'autre part, les outils de simulation disponibles dans l'offre Tricholome (Arena, SIMIO) permettent de simuler le comportement dynamique. Les aspects organisationnels ne sont pas oubliés puisque la configuration de la plateforme permet de faire collaborer des « organisations » distinctes (Donneur d'ordres – fournisseurs ; achats ; sourcing..), aussi bien physiquement que par des configurations logicielles (partage ou non d'informations).

Nous pensons ainsi apporter aux apprenants, aux chercheurs et aux formateurs un outil permettant de simuler et d'expérimenter des implantations diverses d'atelier et des configurations de production, stockage, transport et contrôle.

https://www.google.com/search?q=usine%20ecole%20industrie%204.0 http://www.theses.fr/2012GRENI058

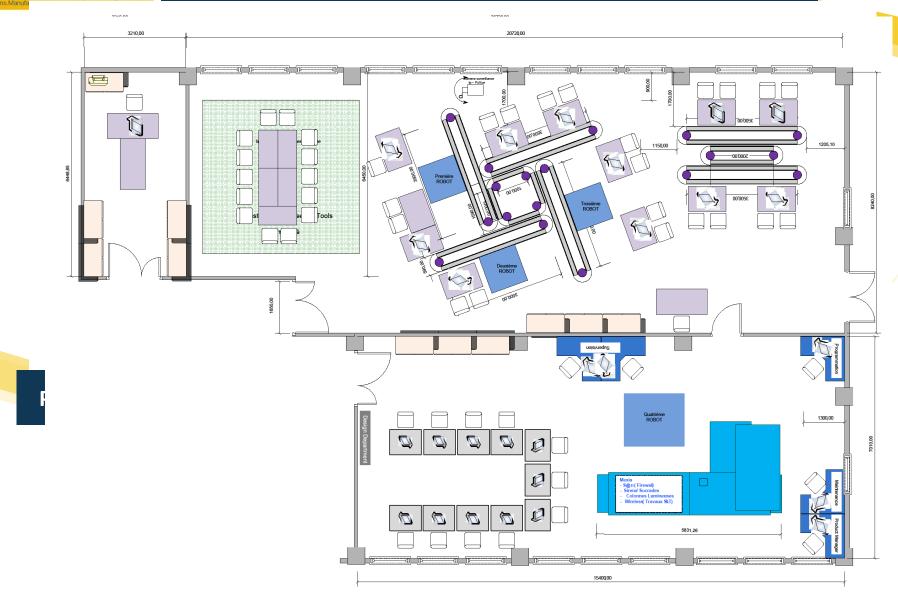
https://www.sciencedirect.com/science/article/abs/pii/S0950584915000282







CIM: une plateforme automatique, robotique, industrie 4.0



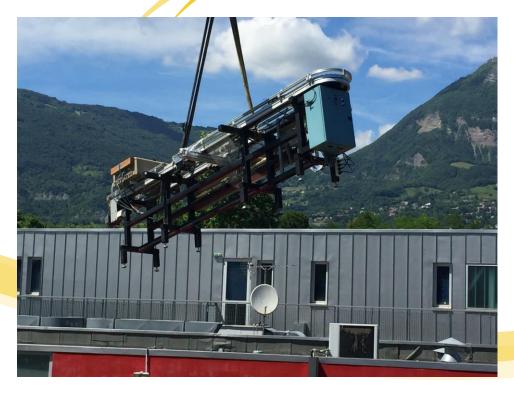








CIM: relocatisation été 2021 ou 2022













Projet Operation Management : supply chain mngt 300m2 A2I







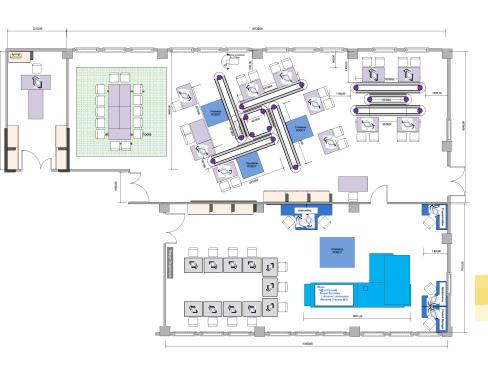




Industrie 4.H: convergence CIM (automatique, robotique, industrie 4.0) et Operation Management (Supply chain)

CIM: une plateforme automatique, robotique, industrie 4.0

Projet Operation Management: supply chain mngt 300m2 A2I





Conjuguons les talents









Nvle Plateforme Industrie 4.H

Humain et Automatique -- Cyberphysique

- Approche "Système" Supply Chain : Production Process/ Assemblage ;
 Transport / Stockage ; Controle qualité / metrologie
- Equipements automatisés v Opérations Manuelles (opérateur) ; Supervision KPI.

	Automatisé	Intervention opérateur
Prod/assemblage	Assemblage Robot/cobot	Assemblage opérateur
Transport/stock	Convoyeurs, AGV, transstockeur	Chariot, Table stockage
Controle	Contrôle optique	Contrôle visuel

- Systèmes physiques instrumentés (MES) v systèmes simulés (ARENA SIMIO..) = =>
 jumeau numerique
- espace "Production distribuée" 120m2 jauge 16 étudiants; 4 (+2) Tables de montage, 3 robots, 5 convoyeurs, 10 automates Siemens, 2 cameras de controle
- espace "Atelier configurable" 75m2 jauge 12 étudiants ; 6 (+2) tables de montage + Transtockeur
- espace "Planification, Supervision, Tracabilité" (PST) au 1er étage 47m2 jauge 12 étudiants. 6 PC à demeure 1 gd ecran mural tactile.
- equipement MEXIA en salle "metrologie scan3D" 63m2 jauge 12 etudiants.
- logiciels MES Wonderware, UnityPro, PCVue, ARENA, SIMIO cf TRICHOLOME.









Nvle Plateforme Industrie 4.H

Humain et Automatique -- Cyberphysique

Le concept d'usine école d'aujourd'hui universellement admis comme permettant de former les spécialistes en système de production.

Paradigme de JF Lemoigne : système opérant, d'information, de décision

- Production séquentielle, taches, production par lot, recettes, gammes de fab, de contrôle.
- Produits diversifiés, différenciation retardée
- Codification, identification des articles : code barre, QR code et RFID
- Tack time, rebuts, reworks, TRS.
- Polyvalence des opérateurs, ergonomie des postes de travail, ergonomie des IHM
- Performance des équipes au travail
- Équipement automatisé opération manuelle.
- Politique d'approvisionnement des postes de travail (Kanban ...). Train, AGV, ...
- Communication entre opérateurs, IHM, MES.
- Tableaux de bord, performances, %in-time delivery, ...
- Définition de politique de contrôle: contrôle systématique échantillonnage.
- Gestion d'entrepôt, gestion des emplacements, politique de picking, méthode ABC, service mono/multi commande
- Aspects organisationnels: collaboration Donneur d'ordres fournisseurs; achats; sourcing; partage ou non d'informations

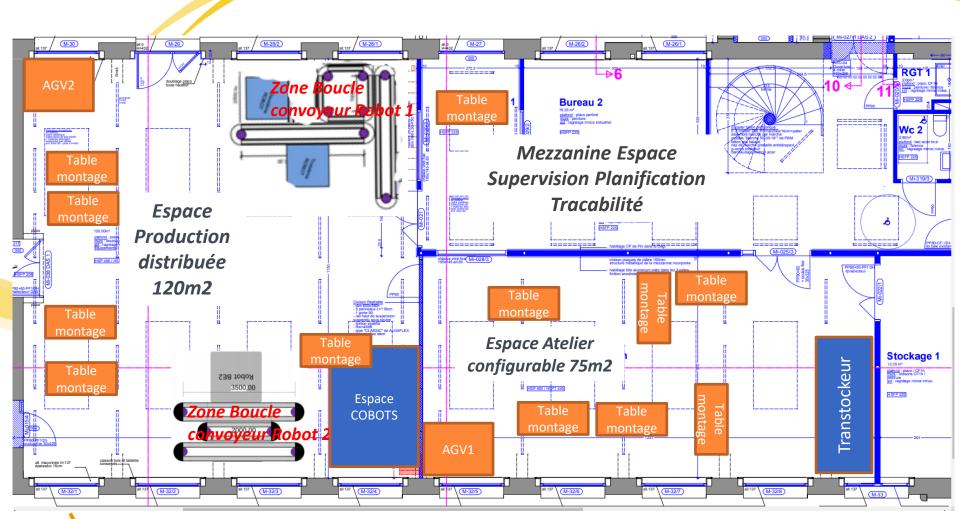








Plateforme Industrie 4.H: projet A2I Exemple de configuration









Plateforme Industrie 4.H ou Usine-Ecole 4.H : Gouvernance

Conseil du pole S-mart







Direction du pôle S-mart

MOA

Utilisateurs de la plateforme

- Grenoble INP GI
- Grenoble INP Polytec
- UGA Phitem
- UGA IUT GMP
- Laboratoire G-SCOP
- PACTE

Grenoble INP

Chercheurs Enseignants Etudiants

MOE : Equipe technique

Mise en oeuvre

- Bao Duong
- Alain Di-Donato
- Jeff Genestier
- Thierry Henocque
- Personnels labos
 ou écoles sous
 contrat de
 mission

MOE : Auteurs de documents

Procédures, exploitation, Travaux Pratiques, Dataset, Etude de cas

- ...
- ...
- Sous licence Creative Common

Ingénierie Production pédagogique







Grenoble - Alpe

Exploitation: taux de charge

Pole S-mart Grenoble Alpes Prévisionnel Utilisations équipements plateforme Industrie 4.H -- Usine Ecole **Formation ET Recherche** Equipements utilisés Paramètres à sa Paramètres calculés Effectif moyen / groupe Nb heures plateforme Système contrôle Vision Nb Seances / groupe Robot Staubli ABS Robots Staubli (4) Transstockeur Cobots AGV(s) Nb etudiants UE Total H*eleve Nb groupes Enseignants Ecole / labos Filiere Nom de TP Periode Année ZAMAI Eric Conception syst événements ASI Χ Χ Х 3 880 ENSE3 2A 10 60 15 Semestre 1 **DUONG Quoc-Bao** discrets SIMEU Emmanuel/Olivier Χ Х Х PRISE 25 2 3 25 Semestre 1 Polytech Prévention des Risques 13 311 Χ Χ Χ 22 2 6 50 548 Semestre 1 SIMEU Emmanuel Polytech IESE 5 IESE 5 Χ (X) Χ 6 Semestre 1 SIMEU Emmanuel UGA PIF2P Master 2 PIF2P Automatique Industrielle 12 1 24 12 288 Laurent Thibault/ Daniel Χ (X) Χ 8 2 TP Automatique 50 64 400 Semestre 2 **PHITEM** L3-GMP **GMP** Χ (X) 2 1 2 8 16 Semestre 2 Laurent Thibault PHITEM L3-GMP **GMP** TP Automatique Χ (X) Χ 2 5 14 40 280 Semestre 2 **Eric Charpentier PHITEM** LIPP21 robotique UFR L3-IPP TP Robotique Χ 14 1 5 20 280 Semestre 2 Damien PAULET LproCAMS IUT LIPP21 robotique UFR L3-IPP Elective Formation au contrôle cde Semestre 2 Guillaume TEYTU ENSE3 1A ELEC 24 1 10 40 d'un syst indus pr la production de Eric Zamai Conduite supervision syst. Energie X 24 1 9 18 432 Semestre 2 ENSE3 1A Apprentissage 24 Quoc Bao DUONG MORIN Aurélie / THIBAULT 8 2 Semestre 2 Grenoble INP GI 1A OI Automatique 120 64 15 Laurent Laurent Thibault Grenoble INP GI 1A IPID Automatique 24 2 2 16 12 192 Semestre 2 Χ ###### Damien PAULET / Bao Recherche LGP2 ese Camille Delfa Chaire MINT 0 ####









Pole S-mart GA: une organisation (2020)

L'équipe

Personnel du pôle

















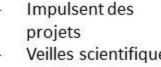
- Développent et maintiennent les moyens du pole
- contribuent aux projets
- Veille technologique

Acteurs du pôle









Veilles scientifique et pédagogique

Usagers du pôle





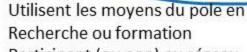






Labos, écoles, UFR

Labos, écoles, UFR)



Participent (ou non) au réseau national

Grenoble









