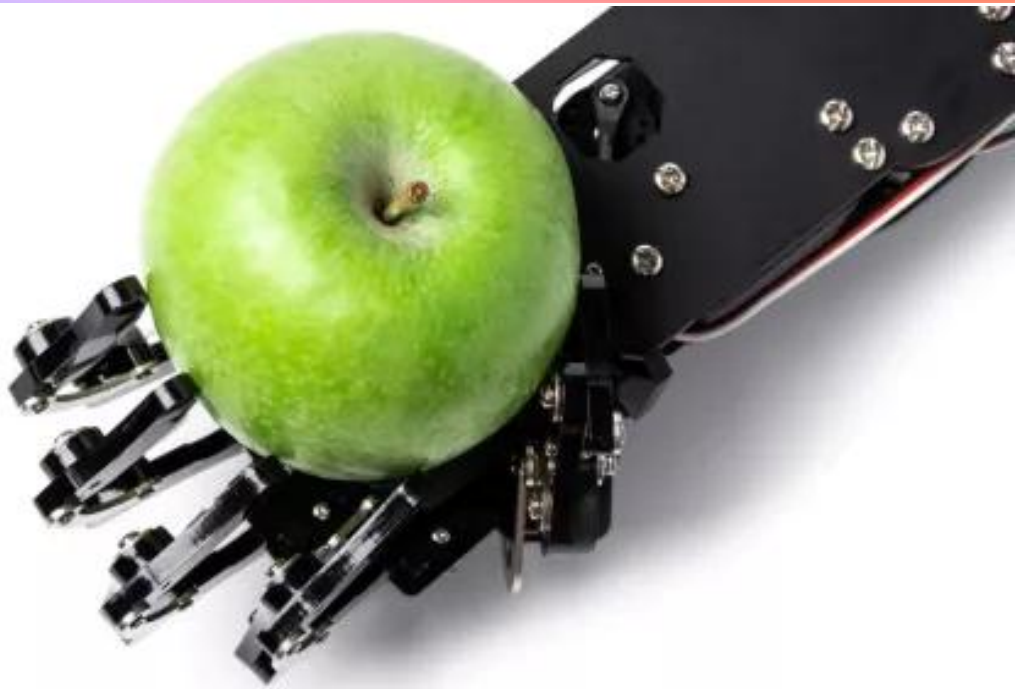




ColRobFood eindigt binnenkort, ondersteuning blijft

09 november 2020, 01:00

Filiep Vincent

Het [project ColRobFood](#) beoogt flexibele automatisering om de concurrentiekracht van voedingsbedrijven te versterken. Dit via de ontwikkeling en validatie van een aantal proof-of-concept demonstratoren, events en praktische richtlijnen voor de versnelde introductie van cobots in de voedingsindustrie. Het project loopt eind november ten einde. Een overzicht van wat zoal gerealiseerd werd op twee jaar tijd.

Het VIS-project ColRobFood, een samenwerking tussen Sirris en Flanders' FOOD, streeft naar een versnelde introductie van cobots (collaboratieve robots) in de voedingsindustrie. Het project richtte zich zowel tot de producerende bedrijven uit de voedingssector als tot integratoren en technologieaanbieders in flexibele automatisering. Het kon rekenen op een 25-tal deelnemende bedrijven, waarvan de helft afkomstig uit de voedingssector. De gebruikersgroep kwam op regelmatige basis samen. Deze vergaderingen vonden meestal plaats bij een van de bedrijven en kon rekenen op ca. 20-25 aanwezigen, wat zorgde voor de nodige inspiratie, interactie en uitwisseling van ervaringen en ideeën.

In de loop van het project werden daarnaast ook verschillende events en workshops georganiseerd: tijdens 'Meet the cobots' konden de deelnemers zelf hands-on een eerste cobotapplicatie programmeren. Bij 'Naar een veilige mens-cobot-samenwerking', in samenwerking met Pilz en Stäubli die beide in de gebruikersgroep zitten, werd het veiligheidsaspect uitgelegd aan de hand van de geldende normen en demonstratoren.

Demonstrator-gedreven aanpak

Om de mogelijkheden met automatisering in de voedingsindustrie te onderzoeken en uit te breiden, werden verschillende demonstratoren opgezet. Zo kon een proof-of-concept op vraag van een van de betrokken bedrijven, Vandemoortele, in productie worden geïmplementeerd: het ging hierbij om [een cobot voor belading van een afvullijn voor margarine](#).

Er werd een tweede demonstrator opgebouwd die de voordelen van een industriële robot combineert met die van een cobot: deze opstelling, die een industriële robot (IR) en een laserscanner omvatte, vormde een kleine cel waarin [de robot een pick-&-place-opdracht \(van zakjes met koffie\) uitvoerde](#).

Daarnaast werd palletiseren via cobots onderzocht, wat in de praktijk niet altijd even evident bleek, zeker niet voor nichetoepassingen. Een andere mogelijke toepassing die werd onderzocht, was het manipuleren van vleeswaren.

Belangrijk was dat vanuit het ColRobFood-project samengewerkt werd met andere projecten rond automatisering, zoals [ACROGRIP](#) (KU Leuven) en het Interreg-project Cotemaco: hierbij werden kennis en ervaring uitgewisseld via de gebruikersgroepen. Zo werd binnen ACROGRIP een webtool voor de keuze van robotgrijpers ontwikkeld.

Hygiëne is een belangrijk aspect in de voedingsindustrie en er zijn dan ook heel wat randvoorwaarden voor automatisering in voedingsbedrijven, zeker wanneer er sprake is van direct contact met het voedsel. Daarom werd binnen het project een whitepaper samengesteld, 'Guide to hygienic design of robot-based automation systems', die u [hier](#) kunt downloaden en gepubliceerd werd als vierdelige blogreeks.

Einde van het project, niet van de dienstverlening

Op 24 november vindt het slotevent van ColRobFood online plaats.

Het project loopt dan wel eind november 2020 af, maar de projectpartners willen graag de bedrijven verder ondersteunen. Heeft u als voedingsbedrijf vragen rond automatisering? Neem contact met [ons](#) op! Bevindt uw bedrijf zich in West-Vlaanderen? Dan kunt u ondersteuning krijgen in het kader van de [Crisis Code Cracker](#).



Auteurs



Filiep Vincent