

Opportunities met robots in maintenance

01 augustus 2017, 00:00

Bart Verlinden

Peter Paulissen

Wilt u de mogelijkheden van onderhoudsrobots in de procesindustrie ontdekken? Een nieuw interregionaal project biedt u deze mogelijkheid! Grijp nu uw kans en neem deel!

Binnen het door Interreg Vlaanderen-Nederland gesubsidieerde [Smart Tooling-project](#) voor maintenance in de procesindustrie ontwikkelt het Kennis- en Innovatiecentrum Maintenance Procesindustrie (Ki|MPi) samen met tien partners uit Vlaanderen en Zuid-Nederland, waaronder Sirris, innovatieve robottoepassingen voor maintenance in de procesindustrie. Deze prototypes van robots en tools moeten het onderhoud in de procesindustrie veiliger, goedkoper, schoner en efficiënter maken.

De ontwikkeling zal gebeuren in zes tot acht op te richten innovatieclusters via samenwerking met kennisinstellingen en twee grote spelers in de procesindustrie. De kennisinstellingen dragen de nodige kennis bij ter ondersteuning van de ontwikkeling van prototypes, asset owners (dit zijn eigenaars van de installaties in de procesindustrie) bieden een reële testomgeving.

Interesse? Binnenkort organiseren Sirris, Agoria en Bemas samen met de andere projectpartners een algemene infosessie voor de Vlaamse bedrijven rond het project en de vier deelthema's die aan bod zullen komen. Meer nieuws hierover krijgt u later via onze blog en agenda.

Kunt u niet wachten? De komende dagen vinden in Terneuzen al drie briefingsmomenten plaats rond drie verschillende thema's.

Voor een briefingsessie rond **innovatieve robottoepassingen voor onderhoudswerkplaatsen**, het thema waarbij ook Sirris en Bemas betrokken zijn, is het wachten tot het begin van 2017. Meer informatie hierover volgt!



Het Smart Tooling project is gefinancierd binnen het Interreg V programma Vlaanderen - Nederland, het grensoverschrijdend samenwerkingsprogramma met financiële steun van het Europees Fonds voor Regionale Ontwikkeling.

Meer info: www.grensregio.eu

Authors



Bart Verlinden



Peter Paulissen