

---

## **Lucas France**

Informations générales

### **SIRET**

51370338900017

### **Responsable(s)**

Charlotte SARTHE

### **Adresse**

ZA Guilleme

---

---

33430

BAZAS

France

### Url du site web

<https://www.lucas-robotic-system.com/>

Présentation

### Activité détaillée

LUCAS, conçoit et fabrique des robots **à destination des intégrateurs, distributeurs et fabricants de machines** souhaitant déployer des solutions d'automatisation pour bâtir l'usine du futur. Acteur majeur en Europe grâce à la standardisation et le développement de ses axes linaires la société LUCAS répond à tout type de secteurs d'activités.

Afin d'améliorer la productivité à travers des machines **plus performantes et automatisées**, nous vous proposons des gammes complètes avec :

### DES AXES LINEAIRES

Nos axes linéaires permettent d'augmenter le rayon d'action des robots polyarticulés en leur offrant un 7° axe robotique pour la réalisation d'opérations industrielles automatisées sur de longues distances.

Ils sont disponibles en version standard ou protégée et disposent de nombreuses options configurables dans notre configurateur en ligne.

### DES MODULES LINEAIRE $\frac{3}{4}$ AXES

Les robots 3 axes sont des outils idéaux pour réaliser des applications nécessitant l'exploration d'espaces tridimensionnels étendus. Ces robots sont standardisés, modulaires et totalement configurables.

### HYBRID MOTION

Les robots LUCAS combinent les cinématiques afin d'obtenir des mouvements rapides avec des

---

rayons d'action accrus.

### **Comment créer sa solution personnalisée ?**

LUCAS met à votre disposition son configurateur en ligne pour vous permettre de concevoir votre robot sur mesure. Il sera possible de choisir la vitesse du robot, mais aussi sa taille, son accélération, son encombrement etc...

? [Accédez à notre configurateur en ligne](#)

Vous ne trouvez pas une solution adaptée ? Contactez-nous : [contact@lucas-france.com](mailto:contact@lucas-france.com)

Notre équipe se fera un plaisir de répondre à vos questions afin de trouver la configuration optimale.