

## Tchek remporte le challenge Valeo lors de Vivatech

Tchek confirme la tendance cette année en rentrant primée du salon Vivatech. Deuxième prix remporté ce trimestre par la startup, il accélère la démocratisation de ce scanner inédit en France pour les professionnels du secteur automobile.

Invitée à participer au plus grand salon européen de la *tech* sous la houlette de l'équipementier français, la jeune pousse Tchek a remporté l'un des trois challenges lancés par Valeo dans la thématique : nouvelles solutions pour la gestion de flottes. « Il s'agit là d'une forte reconnaissance de l'industrie automobile pour nous » explique Anton Fert, CEO de Tchek, venu pitcher devant un jury d'experts en innovation.

Ce prix vient conforter les avancées technologiques de Tchek et affirme son statut de pionnier. « Nos ingénieurs allient nos algorithmes, l'intelligence artificielle et la puissance de calcul pour reconstituer le véhicule en 3 dimensions et situer les dommages. Cette innovation représente une fierté pour les membres de l'équipe technique qui constitue Tchek mais également une garantie de rentabilité pour nos utilisateurs. » commente Sofiane Benabdallah, CTO de Tchek.

Pour rappel, Tchek automatise l'inspection de l'extérieur du véhicule en repérant et en analysant les dommages grâce à des capteurs combinés à de l'intelligence artificielle. Ce dispositif s'adresse aussi bien aux loueurs de véhicules qu'à des constructeurs ou des concessionnaires. « Cette innovation touche l'ensemble de l'industrie automobile sur toute la durée de vie d'un véhicule. Le prix décerné par Valeo est à la hauteur de l'ambition de Tchek » explique Anton le fondateur de la startup marseillaise.



*Anton Fert, CEO de Tchek, recevant le prix Valeo à l'occasion de Vivatech*

### Contact Presse :

Marine PIRANIAN – [marine.piranian@tchek.fr](mailto:marine.piranian@tchek.fr) – 07 70 45 53 36 – [www.tchek.fr](http://www.tchek.fr)

Visuels disponibles sur demande auprès du service presse

[LinkedIn](#) / [Twitter](#) / [Facebook](#)