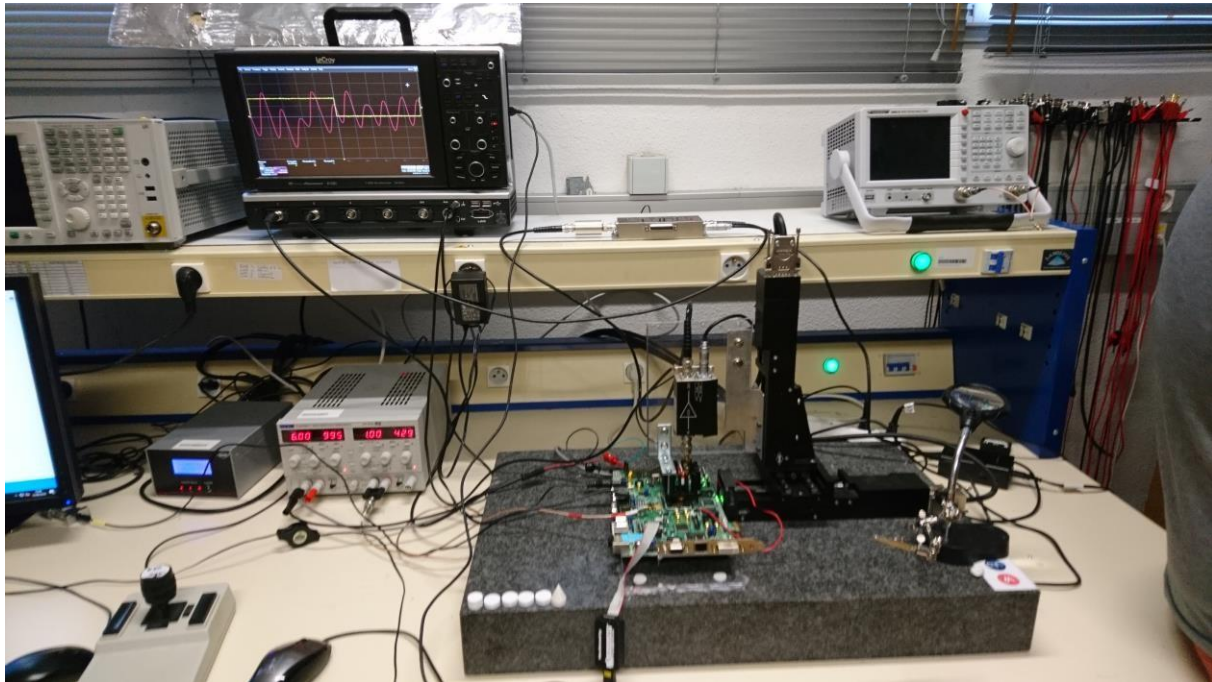




Visite du Laboratoire d'Informatique, de Robotique et de Microélectronique de Montpellier (LIRMM)

LIRMM

[Extrait du bulletin de juillet 2018](#)

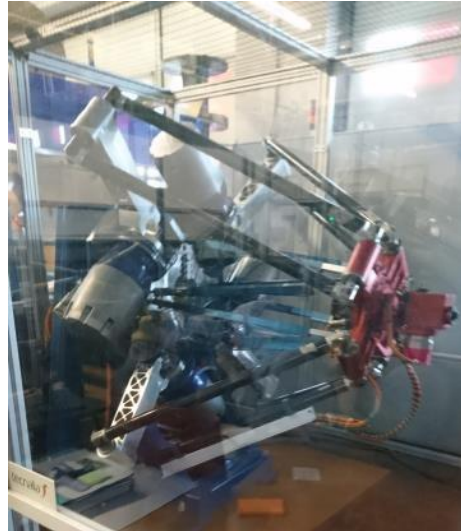


Elle a rassemblé 23 personnes le mardi 12 juin dans le site universitaire de Saint-Priest. Nous avons été accueilli par le directeur, le professeur *Philippe Poignet*. Ce dernier nous a présenté l'établissement dont il a la charge, qui existe depuis 25 ans et compte 420 collaborateurs toutes fonctions confondues. Il s'agit d'un laboratoire mixte université-CNRS. Composé de 3 départements (informatique, microélectronique et robotique), il compte 22 équipes de recherches. On note 170 chercheurs et 129 doctorants représentant 40 nationalités.

Pendant près d'une heure, y compris les questions, le directeur nous a précisé les différentes missions du laboratoire, dont l'activité de recherche fondamentale est essentielle, tout en se préoccupant, comme cela devient la règle, de sa finalisation.

C'est ainsi que le LIRMM est à l'interface de plusieurs domaines : santé, agronomie/agriculture, environnement, écologie. Cela se solde par environ 170 publications par an, hors conférences. Ces activités disposent de 1000 m² d'espace à des fins d'expérimentations. Comme mentionné, le transfert de technologie a sa place avec 16 start-ups, 2 « labocom », 7 brevets, 6 copyrights logiciel.

Comme la très grande majorité des laboratoires mixtes, le LIRMM est soumis à évaluation périodique (5 ans), dans le cadre d'une activité de recherche à financement multiples (industriels, Agence Nationale de la Recherche, Europe...).



La visite proprement dite s'est consacrée à la microélectronique et la robotique. Nous sommes entrés dans le domaine des « puces », leur nature, conception, évolution. Puis, nous avons appris que les « puces » pouvaient faire l'objet d'agressions sous formes de chevaux de Troie, qui n'étaient pas le fait des concepteurs mais souvent des développeurs. D'où des explications convaincantes, quant à leur difficile élimination.

La visite du secteur de la robotique a été l'occasion d'apprendre que le problème majeur est la vitesse d'exécution du robot et leur précision malgré des accélérations de plus de 50G. Nous avons pu ainsi observer un robot en fonction dans l'eau, mais aussi de machines de très grandes dimensions...dangereuses donc protégées par des parois de verre.

Au total une visite très instructive et à beaucoup d'égards insolite.

(Merci à Anne-Sophie Blau pour ses notes).

Université Montpellier
LIRMM UMR 5506
CC477
161 rue Ada
34095 Montpellier Cedex 5 - France

www.lirmm.fr/