



www.cnrs.fr



Université
de Limoges



CYBEDROID

COMMUNIQUÉ DE PRESSE REGIONAL | LIMOGES | 23 JANVIER 2019

Robotique adaptative : La collaboration entre le laboratoire de recherche XLIM et la société Cybedroid se renforce

En 2018, l'Institut de Recherche XLIM* faisait l'acquisition d'une robote semi-humanoïde fabriquée par la société Limougeaude Cybedroid**.

Cette robote du modèle « Leenby » a été renommée COR-iX (COLlaboration Robot in Xlim) par les membres du laboratoire.

Sa mise en service correspondait à deux besoins essentiels :

- interpeler le public sur les domaines de recherche de l'Institut lors d'événements et de visites.
- constituer une plateforme collaborative de travail pour les deux partenaires que sont Cybedroid et XLIM, ouverte à tout chercheur d'XLIM menant des activités de recherche dans les domaines technologiques et logiciels liés à la robotique.

Aujourd'hui, la collaboration entre l'équipe SRI-REMIX du laboratoire XLIM et Cybedroid s'amplifie avec :

- des projets de recherche sur la perception et la navigation autonome de robots de service en environnements partagés contraints.
- des stages d'élèves ingénieurs.

La robotique adaptative est en plein essor. Elle constitue un enjeu sociétal important. Elle nécessite l'intégration de multiples fonctionnalités avec des technologies avancées, et le développement de solutions robotiques innovantes pour comprendre l'environnement, réagir en conséquence, et pour interagir avec l'humain. Le but étant de rendre les robots adaptatifs, flexibles et communicants, pour qu'ils soient capable de percevoir leur environnement et ainsi s'y adapter en temps réel.

Dans ce contexte, une thèse CIFRE (Convention Industrielle de Formation par la REcherche) labélisée par l'ANRT (Association National Recherche Technologique) et co-financée par Cybedroid démarre en ce début d'année 2019.

Cette thèse d'une durée de 3 ans portant sur la robotique adaptative a pour enjeu de développer des logiciels qui seront intégrés dans COR-iX par l'équipe SRI-REMIX pour améliorer son autonomie de déplacement et décisionnel, à travers des algorithmes et des capteurs.



www.cnrs.fr



Université
de Limoges



CYBEDROÏD

Conjointement, l'équipe SRI-REMIX d'XLIM, le laboratoire PPRIME de Poitiers et la société Cybedroid ont répondu et décroché le projet de recherche ouvert par la Région Nouvelle-Aquitaine, intitulé « ARROW : Smart robots for real worlds », d'un montant de 103 500€ pour 3 années. L'équipe SRI-REMIX d'XLIM est porteur du projet.

Les deux partenaires se félicitent de cette collaboration riche et porteuse d'avenir dans la relation homme-machine.

*A propos d'XLIM

XLIM est un laboratoire mixte de recherche - UMR 7252 sous la co-tutelle du CNRS, de l'Université de Poitiers et de l'Université de Limoges. Ses activités de recherche sont centrées sur l'électronique et les hyperfréquences, l'optique et la photonique, les mathématiques, l'informatique et l'image, la CAO, dans les domaines spatial, des réseaux télécom, des environnements sécurisés, de la bio-ingénierie, des nouveaux matériaux, de l'énergie et de l'imagerie.

**A propos de Cybedroïd

Cybedroïd a été fondée par des passionnés de robotique en 2011 pour conduire leur vision d'un monde où les robots soulageraient les humains des tâches subalternes, les soutiendraient dans leur vie de tous les jours, et finalement seraient des compagnons. La société vient de lancer une levée de fonds pour produire industriellement le robot 100% « Made in Limoges ». Le terrain de la future usine est déjà repéré, à cinq kilomètres de Limoges, et l'entreprise compte embaucher une quinzaine de personnes.

Contacts

Julien DELAGE – Chargé de communication
Institut de Recherche XLIM UMR CNRS 7252
123 avenue Albert Thomas – 87060 Limoges
Courriel : communication@xlim.fr
Tél : 05 87 50 68 12

CYBEDROÏD
2 impasse Daguerre F - 87000 Limoges
Courriel : contact@cybedroid.com
Tél. : 09 54 82 37 55

Florence ROYER – Chargée de communication CNRS Centre Limousin Poitou-Charentes
Courriel : Florence.Royer@dr8.cnrs.fr
Tél. : 06 46 85 66 47