

# DIS5

## « Robotique et Transitique Industrielle Fiable, DIS5 : Systèmes Intelligents et Performants »

### PORTEUR

Nicolas GAYTON

### TYPE DE PROJET

Programme AAP Projet Robotique  
et Transitique Industrielle –  
Ressourcement S3

### DURÉE

43 mois

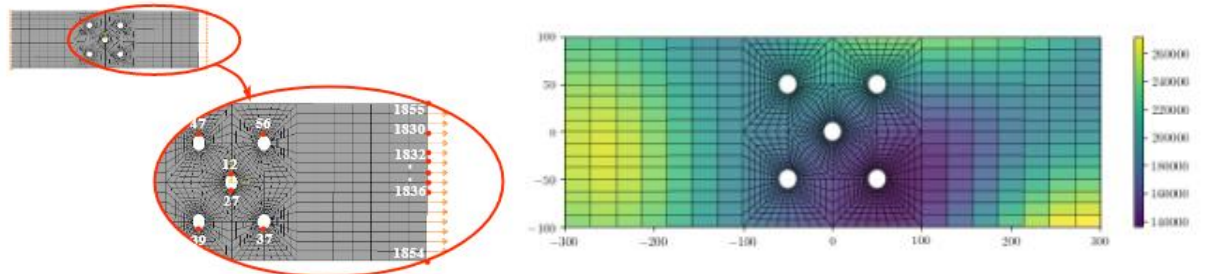
(sept. 2017 à mars 2021)

### SOUTIEN FINANCIER

Financement de 115 000 €  
(FEDER: 63 000 €, Région:  
52 000 €)

Financement d'une thèse sur le développement des méthodes de l'analyse de fiabilité dans le contexte des modèles numériques coûteux en temps de calcul. L'analyse de fiabilité consiste à calculer et à prédire la probabilité de défaillance d'une structure.

- Identification des besoins : critères de fiabilité Robustesse
- Robustesse et Fiabilité en tant que concept systémique - Identification des modèles - Identification des verrous
- Proposition de Modèles de Fiabilité et Robustesse pour des Systèmes Robotisés Risques et performances modèles d'optimisation et de simulation
- Création de prototypes - Outils Algorithmiques - Outils d'évaluation - Problématique IHM
- Test et Evaluation de performances - Expérimentations de Terrain



UNION EUROPÉENNE



L'opération « AAP Projet Robotique et Transitique Industrielle Fiable – DIS5 » est cofinancée par l'Union Européenne dans le cadre du Fonds Européen de Développement Régional (FEDER) et par le Conseil Régional Auvergne-Rhône-Alpes.

**Objectif :** Obtenir des avancées, et mieux appréhender les problèmes posés par l'articulation entre production et transitique, et sur la gestion des problèmes de robustesse et de fiabilité qui en dérivent

Tester les concepts, méthodes, bibliothèques de composants logiciels développés dans le cadre d'expérimentations in situ, soit sur une plate-forme universitaire ou au sein d'une entreprise