

Compte-rendu CS GRAISyHM – 16 novembre 2017 - Valenciennes

Présents : Chaabane S., V. Cherfaoui, Christov N., Delmotte F., Hamad D., Hayat S., Koehl L., Leburgue F., Lecoeuche S., Pacaux M.-P., Zeng X., Vanderhaegen F.,

Excusés: Bigand A., Duviella E., Enjalbert S., Hasbroucq P., Macaire L., Taled-Ahmed A., El Hajjaji A., Bosche J.

L'ordre du jour:

- Présentation du GIS GRAISyHM (F. Vanderhaegen, N. Christov)
- Présentation d'HEUDIASyC (V. Cherfaoui par visio-conférence)
- Vote d'intégration de l'UTC dans le GIS GRAISyHM
- Préparation du 6 décembre à l'IFSTTAR:
 - "Assemblée générale"/CS/bilan des projets ARCIR le matin ?
 - Comité de Pilotage l'après-midi de 14h à 16h à l'IFSTTAR
- La vie des thèmes (responsables de thème)
- JRDA'2018
- Autre(s)?

1. Présentation du GRAISyHM: F Vanderhaegen, N. Christov

Différents points ont été abordés pour présenter le GIS GRAISyHM : son historique, ses partenaires, ses objectifs, ses règles d'intégration d'un nouveau membre, ses thèmes, ses projets et son budget, etc.

2. Présentation de l'HEUDIASC et des activités en lien avec le GRAISyHM: V. Cherfaoui

Jusque fin 2017, l'HEUDIASyC (Heuristique et Diagnostic des Systèmes Complexes - UMR CNRS/UTC 7253) est structuré en 4 équipes : ASER (Automatique, Systèmes Embarqués, Robotique), DI (Décision et Image), ICI : Information, Connaissance, Interaction) et RO (Réseaux et Optimisation). A partir de 2018, il sera structuré en 3 nouvelles équipes : SCOP (Sûreté, Communication et OPMmisation avec comme thèmes majeurs : Systèmes sûrs et sécurisés, Systèmes de communication, Optimisation des systèmes), SyRI (Systèmes Robotiques en Interaction avec comme thèmes majeurs : Traitement des connaissances et des données, Systèmes adaptatifs personnalisés), CID (Connaissances, Incertitudes et Données avec comme thèmes majeurs : Autonomie des robots mobiles en interaction avec l'humain, Perception embarquée multimodale, Systèmes multi-robots en interaction). Il est porteur du Labex MS2T (Maîtrise des Systèmes de Systèmes Technologiques) et coordinateur volet Robotique mobile de l'Equipex ROBOTEX.

Quelques chiffres : 152 personnes, 50 projets en cours, 64 thèses en cours, 30 stagiaires/an, 200 publications internationales/an, 33 partenaires industriels, 6 M€ (dont 50% contrats), 6 Start-up.

Les membres de l'HEUDIASyC peuvent se positionner dans les thèmes 1, 2 et 3, et

sont intéressés par les travaux menés dans le thème 4 pour acquérir des connaissances en Systèmes Homme-Machine.

Plus d'informations sur : <https://www.hds.utc.fr/>

3. Vote d'intégration de l'UTC dans le GIS GRAISyHM

Les membres présents du Conseil Scientifique ont voté à l'unanimité l'intégration de l'HEUDIASyC dans le GIS GRAISyHM.

Bienvenue à tous nos collègues de Compiègne !

Procédure à venir proposée et validée par le CS :

- La cotisation de l'HEUDIASyC sera éligible à partir de 2018 (300€)
- L'entrée de l'HEUDIASyC doit être validée par le Comité de Pilotage (date prévue : le 6 décembre 2018)
- Les membres du l'HEUDIASyC peuvent participer aux activités du GIS GRAISyHM de 2017.
- Un avenant intégrant le MIS et l'HEUDIASyC doit être fait et signé par tous les partenaires. Or comme il faut établir un nouvel avenant pour Sept. 2019-Aout 2023, il est proposé de travailler en 2018 sur celui-ci avec l'intégration de tous les établissements membres du GIS. Cela évite un avenant intermédiaire nécessitant la signature des 11 partenaires actuels.
- Travail à faire : transmettre à F. Vanderhaegen la liste des membres l'HEUDIASyC à intégrer dans la liste des membres du GIS GRAISyHM, dans la liste des membres du comité de pilotage GRAISyHM, et dans la liste des membres du CS GRAISyHM.

4. Préparation du 6 décembre à l'IFSTTAR:

Etant donné le calendrier chargé, il est proposé de remettre à plus tard l'assemblée générale du GRAISyHM avec la présentation des résultats des projets ARCIRs.

De même le prochain Conseil Scientifique étant prévu en janvier 2018, la présentation pour le Comité de Pilotage que les vice –président et président présenteront sera envoyé à membres du CS et aux responsables de thèmes pour validation et complément.

Le comité de pilotage est donc prévu le 6 décembre de 14h à 16h à l'IFSTTAR.

Des courriers ont été envoyés à tous les établissements membres du GRAISyHM avec Copie-Carbone à au moins un membre du Conseil Scientifique pour optimiser la coordination des informations.

Une demande a été formulée pour savoir si le GIS GRAISyHM pourrait être évalué par l'HCERES et si cela serait pertinent. Le LAMIH se faisant évalué l'année prochaine, F. Vanderhaegen se propose de se renseigner auprès de sa direction.

5. La vie des thèmes (responsables de thème)

Thème 1 : le calendrier et les activités du thème est disponible sur le site du GRAISyHM : <http://www.univ-valenciennes.fr/graisyhm/content/planning-des-réunions-thème-1>

Thème 2 :

Partie Pilotage : organisation de session invitée dans des conférences internationales ; projet ANR déposé sur l'habitat intelligent pour l'hospitalisation à domicile ; réunion prévue en décembre 2017.

Partie commande : projet sur la robotique mobile multimodale en cours

Thème 3 :

Une session invitée "Modeling for Fault Diagnosis and Fault Tolerant Control of Complex and Large-Scale Transportation Systems", 14th International Workshop on Advanced Control and Diagnosis, 16-17 November 2017, Bucharest, Romania

Thème 4: projet ARCIR SUCR2 terminé depuis fin octobre; diverses publications communes et sessions invitées organisées; coopération avec l'Allemagne et les Pays-Bas via le GDR I HAMASYTI ; un projet ANR accepté avec 2 partenaires du projet SUCR2 (LAMIH-Valenciennes et CREsTIC-Reims) ; projet déposé avec l'ENSAIT et le LAMIH sur le vêtement intelligent

6. JRDA'2018

Les travaux sur l'organisation de la JRDA2018 sont reportés au prochain CS.

La journée devrait être organisée à Amiens ou à Calais (à confirmer) avant août 2018, date de fin d'éligibilité des dépenses AIRR GRAISyHM (pas de possibilité de demande d'avenant pour reporter les dépenses).

7. Prochain CS

A Compiègne, le 11 janvier 2018 ou le 18 janvier 2018 de 11h à 13h (à confirmer) avec possibilité d'organiser une visio-conférence et une visite du site.