

Délibération de la Commission Recherche

N° 2025-CFR-007

Séance du 24 janvier 2025

Présidente : Mme Anne DAGUET-GAGEY
Vice-Président : M. Pierre MARQUIS

**Convention de reversement dans le cadre du projet ASSISTMOV financé par le PEPR
Exploratoire O2R – PI3 – Laboratoire CDEP**

*Condition d'acquisition du vote : Quorum = moitié des membres en exercice présents ou représentés
Acquisition de la délibération = majorité des membres présents ou représentés*

Nombre de membres en exercice : 40
Nombre de membres présents : 27
Nombre de membres représentés : 6
Nombre de vote pour : 33
Nombre de vote contre : 0
Nombre d'abstentions : 0

La Commission Recherche approuve la convention de reversement dans le cadre du projet ASSISTMOV financé par le PEPR Exploratoire O2R – PI3 – Laboratoire CDEP.

Arras, le 06/03/2025

Signé le vendredi 07 mars 2025,
A 08:23:01
Par Anne Daguet-Gagey, Présidente



SERVICES CENTRAUX

9 RUE DU TEMPLE - BP 10665 - 62030 ARRAS CEDEX
Tél. 03 21 60 37 00 - Fax 03 21 60 37 37
www.univ-artois.fr

**Convention de reversement
Projet ASSISTMOV
PEPR Exploratoire O2R – PI3
France 2030**

Intitulé du projet : PI3 – Assistance robotique aux mouvements humains

Descriptif : Le projet intégré PI3 "ASSISTMOV", composé d'une équipe pluridisciplinaire ingénierie et de Sciences Humaines et Sociales (SHS), cible le cas d'usage de l'utilisation de la robotique d'assistance au mouvement de personnes en situation de handicap (PSH). A travers le développement d'une gamme d'exosquelettes (membres inférieurs et supérieurs), ce projet vise une technologie de rupture pour une interaction fluide et robuste à la variété d'environnements et d'usages (de la rééducation à la vie quotidienne). Le projet suivra la philosophie proposée dans ce PEPR dont le but est de repenser la conception des robots depuis le matériel jusqu'au logiciel, de manière à favoriser l'adaptation sociale et l'inclusion. Centrée sur une vision globale de l'usage dans son écosystème, cette approche innovante intégrant les SHS, questionnera la pertinence des orientations technologiques existantes et projetées que ce soit par rapport au membre supérieur (MS) ou inférieur (MI).

Les objectifs de cette démarche itérative au sein du projet ASSISTMOV sont de proposer des démonstrateurs robotiques socialement adaptés (Challenge 1) en garantissant une interaction fluide (Challenge 3) basée sur une architecture matérielle et logicielle robuste à une variété d'environnements et d'usages (Challenge 2).

Coordinateur : CEA Saclay

Partenaires : Université de Rennes II, Institut Mines Telecom Atlantique Bretagne-Pays de la Loire, Université de Lyon II (Lumière), Université d'Artois, Université Paris-Saclay, Sorbonne Université, Ecole Nationale Supérieure des Arts et Industries Textiles Roubaix, Ecole Nationale Supérieure d'Arts et Métiers (ENSAM), INRIA siège, INSA de Rennes, ASS PROMOTION PLATEFORMES ROBOTIQUE HAND

Demande d'aide pour l'Université d'Artois : 137 335 €

Coût total du projet pour l'Université d'Artois : 236 473,43 €

Bénéficiaire : Université d'Artois - Laboratoire CDEP

Responsable scientifique pour l'Artois : Nathalie NEVEJANS

Budget

Financements (en €)	Fonds propres	France 2030	Coût total
Fonctionnement	89 777,94	27 335	117 112,94
Equipement	0	0	0
Personnel	9 360,52	110 000	119 360,52
Total	99 138,46	137 335	236 473,43