



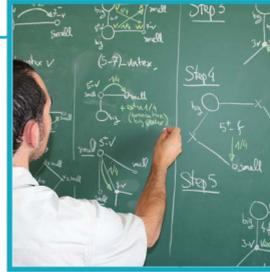
LIRMM

Le Laboratoire d'Informatique, de Robotique et de Microélectronique de Montpellier (**LIRMM**) est une unité mixte de recherche de l'**Université Montpellier** et du **Centre National de Recherche Scientifique (CNRS)**. Son activité s'organise en trois départements scientifiques (**Informatique, Robotique, Microélectronique**) qui regroupent des "équipes-projets", et plusieurs services communs (appui à la recherche, service technique et informatique, logistique, documentation, communication, valorisation, administration et soutien aux équipes...). Personnel : 420 personnes.

Informatique Robotique Microélectronique

Informatique

Le département regroupe quatorze équipes couvrant un très large spectre de la recherche en informatique, allant de l'informatique théorique aux applications et les interfaces avec de nombreuses autres disciplines.



L'animation scientifique du département s'organise autour de 4 pôles de recherche:

- **Pôle Algorithmes et Calculs**
- **Pôle Données et Connaissances**
- **Pôle Intelligence Artificielle**
- **Pôle Méthodes Informatiques et Modélisation pour l'environnement et le vivant**

Microélectronique

➤ Conception de Circuits et Systèmes Intégrés

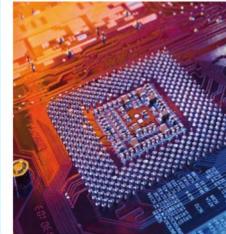
Architectures Multiprocesseurs - Architectures Reconfigurables - Systèmes Adaptatifs - Flot de Conception et Outils - Modélisation et Analyse de Performances - Capteurs et Microsystèmes - Variabilité

➤ Test de Circuits et Systèmes Intégrés

Systèmes 2D et 3D - Circuits numériques, analogiques et RF - Mémoires - Microsystèmes - Circuits Faible Consommation - Modélisation de Défauts - Tolérance aux Fautes

➤ Applications

Interface avec le vivant - Observation de l'Environnement - Santé - Cryptographie et Sécurité Matérielles - Transport - Communications



Robotique

➤ Conception Mécanique

Optimisation - Analyse de performances - Simulation

➤ Modélisation

Modélisation d'interaction - Modélisation géométrique 3D - Modélisation cinématique et dynamique des robots - Modélisation du système sensori-moteur humain

➤ Commande

Architectures de contrôle - Commande adaptative - Planification/commande - Asservissement visuel - Commande muscle - Téléopération à retour d'efforts - Estimation de paramètres

➤ Perception

Vision, haptique - Fusion de données - Réalité virtuelle

➤ Applications

Robotique manufacturière rapide - Robotique médicale - Robotique sous-marine - Robotique Humanoïde Interaction homme-robot - Stimulation électrique fonctionnelle pour la rééducation et la suppléance - Imagerie médicale - Cryptage



contacts

Directeur

Philippe Poinet (directeur@lirmm.fr)

Directeurs adjoints

Abdoulaye Gamatie (abdoulaye.gamatie@lirmm.fr)

Responsable du département Informatique

Marianne Huchard (marianne.huchard@lirmm.fr)

Responsable du département Robotique

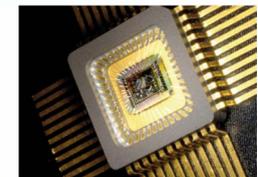
Marc Gouttefarde (marc.gouttefarde@lirmm.fr)

Responsable du département Microélectronique

Laurent Latorre (laurent.latorre@lirmm.fr)

Communication

Virginie Fèche (fèche@lirmm.fr)



www.lirmm.fr

