

**STATUTS RELATIFS AU RESEAU
MÉTIER DES ROBOTICIENS ET DES
MÉCATRONICIENS - ²RM**

20/10/2016

Les statuts fixent la définition du réseau métier, en définissent les missions et fixent certaines règles de fonctionnement pour ce réseau métier.

STATUTS RELATIFS AU RESEAU MÉTIER DES ROBOTICIENS ET DES MÉCATRONICIENS - 2RM

Contexte :

Les discussions de la table ronde aux TechDays de Robotex à Compiègne le 09/07/2015, a suscité le besoin de créer un réseau métier en robotique et mécatronique.

Ce réseau métier serait à la croisée de 3 grands réseaux existants : DEVLOG (développeurs logiciels), RNE (électroniciens), RDM (mécaniciens). Les problématiques en robotique se situent souvent au niveau système (plusieurs « entités » de nature différente en interaction) et nécessite donc une approche pluridisciplinaire. Les réseaux métiers actuels ne permettent pas de répondre en totalité à cette attente et ne permettent pas de fédérer la communauté des roboticiens et des mécatroniciens.

Article 1 : Objet du réseau métier

Le réseau métier des roboticiens et mécatroniciens réunit les acteurs de la recherche spécialistes du développement en robotique et mécatronique autour de cinq champs thématiques : la robotique mobile terrestre et aérienne, la robotique médicale, la robotique de production, la robotique humanoïde et les interactions naturelles, la micro-nanorobotique. Il a vocation à fédérer la communauté de l'appui à la recherche en robotique en favorisant les partages d'expériences, les échanges, les collaborations en cohérence avec les besoins des laboratoires et des projets scientifiques. Il assure par ailleurs une mission de veille technologique pour faire évoluer la discipline.

Article 2 : Mission du réseau métier

Le réseau métier a pour mission :

- De mettre en place une organisation et des actions structurantes pour sa communauté ;
- D'organiser les échanges et le partage du savoir, des compétences et des bonnes pratiques ;
- D'organiser la veille technologique et métier ;
- De participer activement à la formation ;
- De tenir à jour des viviers d'experts ;
- D'être un acteur et un interlocuteur et d'être force de proposition auprès des instituts, directions et instances du CNRS et, plus largement, des organismes d'Enseignement Supérieur et de Recherche.

Le réseau métier ²RM n'a pas vocation à animer des activités de recherche scientifique. Son objet est technique et technologique. Il se distingue en cela du GDR Robotique et de l'Equipex Robotex.

Article 3 : Fonctionnement du réseau métier

- L'objet du réseau (article 1)

- La composition du Comité de pilotage et de son Bureau :

Le comité de pilotage est composé de pour la période du 20/10/2016 au 19/10/2018 :

- Arnaud Blanchard, ETIS, Cergy Pontoise
- Gérald Dherbomez, CRISAL, Lille
- Jean Pierre Gazeau, PPRIME, Poitiers
- Matthieu Herrb, LAAS, Toulouse
- Jean François Kong, ICube, Strasbourg
- Thierry Monglon, Heudiasyc, Compiègne
- François Marmoiton, Institut Pascal, Clermont Ferrand

Les membres du comité de pilotage sont nommés pour 2 ans renouvelable (en nombre impair et par simple proposition auprès du bureau). Le bureau en définit sa composition compte tenu de la représentation géographique, l'expertise des membres proposés ainsi que leur appartenance à des laboratoires de recherche en robotique.

Ce comité désigne, parmi ses membres, un bureau, composé d'au plus 3 membres :

Pour la période du 20/10/2016 au 19/10/2018 :

1. un responsable du réseau : Gérald Dherbomez, CRISAL, Lille
2. un correspondant budget : Jean François Kong, ICube, Strasbourg
3. un référent formation : Jean Pierre Gazeau, PPRIME, Poitiers

- Les conditions d'accès au réseau

Le réseau métier est ouvert à la communauté académique et médicale quel que soit le statut de l'intéressé et garde un lien avec le monde industriel.

Le comité de pilotage du réseau a en charge :

- le budget du réseau : demande de soutien financier ;
- l'élaboration du plan d'action du réseau (projet du réseau, plan de formation, propositions d'actions, fiche annuelle d'activités...) (1 fois tous les 2 ans, révisable tous les ans) et sa mise en œuvre ;
- la préparation de l'évaluation du réseau (si nécessaire et 1 fois tous les 2 ans) ;
- la rédaction (1 fois par an) d'un bulletin de veille métier.

Article 4 : Budget du réseau métier

Le réseau métier ne dispose pas de budget propre au 20/10/2016.

Article 5 : Effet des statuts

Après avis non liant du coordinateur de l'Equipex Robotex ainsi que du directeur du GDR Robotique, ces statuts prendront effet au 20/10/2016. Au terme d'une année de fonctionnement, un bilan sera effectué et adressé au CNRS. Si besoin, ces statuts seront modifiés.