

LIS

Laboratoire d'ingénierie des systèmes de Vers

PRÉSENTATION DU LISV

Le LISV développe ses activités de recherche multi-disciplinaires, tant théoriques qu'expérimentales, principalement autour de la conception mécanique, l'automatique, la compréhension de phénomènes tels que la locomotion, la manipulation, l'ontologie et l'automatique pour l'équipe RI, et autour de la caractérisation, tant amont qu'aval, du comportement des systèmes ce qui part de la modélisation des comportements des composants afin d'appréhender le rôle des paramètres environnementaux, puis l'instrumentation et la métrologie du composant ou du système afin de valider ses performances.

Les domaines d'applications principaux sont la robotique, la cobotique, la mécatronique, l'assistance aux personnes et à la mobilité, les systèmes embarqués, le véhicule autonome, les capteurs et la transmission d'information.

LE LISV a également de nombreuses activités de valorisation (prototypes, brevets, logiciels, 3 startup ayant émergé dans les dernières années).

