

ÉLECTIONS EUROPÉENNES. Meeting PS-PRG. La liste du Parti socialiste et du parti Radical de gauche aux élections européennes du dimanche 25 mai, « Choisir notre Europe », animera une réunion publique mercredi 30 avril à 20 heures à Désertines, salle Germinial. Avec Jean-Paul Denanot (tête de liste, Limousin), Karine Gloanec-Maurin (Centre) et Jean Mallot (Auvergne). ■

■ PÂQUES À GANNAT

PALÉOPOLIS. Chasse aux œufs. Paléopolis propose, dimanche 20 avril, aux enfants accompagnés de leurs parents, de participer à une chasse aux œufs sur les 5 hectares du parc. Les jeunes explorateurs devront récolter des œufs de couleurs différentes. En fonction de leur récolte, ils obtiendront les fiches détaillées d'oiseaux qu'ils devront retrouver dans l'exposition « Les ailes de l'Évolution, quand les poules avaient des dents ». L'animation est proposée gratuitement aux visiteurs munis d'un billet. Trois sessions sont organisées : 11 heures, 14 heures et 16h30 (inscription 04.70.90.16.00).

ÉLECTIONS EUROPÉENNES. Réunion publique du Front national. Bernard Monot, tête de liste aux élections Européennes et Marion Maréchal Le Pen, députée, tiendront une réunion publique samedi 26 avril, à 18 heures, à l'Aletti Palace Hôtel, 3, place Joseph-Aletti, à Vichy. Renseignements au 06.65.86.47.03 ; courriel : fn03@front-national.com. ■

Allier → Agriculture

ROBOT ■ Les journées de la mobilité en milieux naturels se sont déroulées sur le site de Montoldre de l'Irstea

Des machines prêtes à nous aider

Hier, les chercheurs de l'Irstea ont présenté leurs projets robotiques sur le site de Montoldre. Ces engins doivent assister les hommes et leur éviter des accidents.

Denis Lorut

denis.lorut@centrefrance.com

Hier, en arrivant sur le site de Montoldre de l'Irstea (*), les visiteurs étaient accueillis par Vipalab, un engin à quatre roues, quatre sièges mais zéro chauffeur. Ce véhicule expérimental qui évolue grâce à des caméras capables de visionner les points se trouvant sur son chemin transportait les visiteurs jusqu'au lieu de démonstration des journées de la mobilité en milieux naturels.

Des journées destinées à montrer les projets menés par l'institut et ses différents partenaires. Ces partenaires techniques et institutionnels étaient bien entendu invités, tout comme les professionnels pouvant être intéressés par les technologies présentées par les chercheurs.

Roland Lenain a par exemple montré un système actif pour éviter le renversement d'un quad. « Ce dispositif mesure les transferts de charge et quand il y a danger de retournement, la vitesse est diminuée automatiquement. Ce projet est financé par la MSA et un peu par le Ministère de l'agriculture ». Avec 80 accidents de quads chaque année, la question de sécurité



DAHU. Cette machine à vendanger compense la pente grâce à des capteurs de force intégrés dans ses roues à moteur hydraulique. PHOTOS DENIS LORUT

intéresse les institutions.

« Et ce projet va avoir des retombées à très court terme, souligne Emmanuel Hugo, directeur de l'Irstea. Nous allons équiper un centre de formation à la conduite des quads ».

Roland Chapuis, professeur et chercheur à l'université Blaise-Pascal de Clermont-Ferrand a présenté le projet Baudet Rob. Il

s'agit d'un robot qui serait capable de suivre, à quelques mètres, une personne, notamment un militaire, pour du transport de vivre ou de munition.

« Ce projet peut être adapté au BTP ou au maraîchage pour la récolte des salades par exemple », a indiqué le chercheur.

Michel Berducac a rappelé ce que les chercheurs comme lui

considèrent comme étant un milieu naturel : « il s'agit de l'agriculture, du secteur militaire, du BTP ou de la sécurité civile ».

Les chercheurs ont montré une parfaite application agricole avec une machine à vendanger qui évolue dans les pentes. Pour travailler, les scientifiques ont retenu trois facteurs qui

→ QUESTION À



EMMANUEL HUGO
Directeur de irstea

Quel est l'objectif de ces journées de la mobilité en milieux naturels ?

Dans le cadre de projets de recherches menés avec le pôle de compétitivité mécanique Viameca, nous devons disséminer nos résultats auprès des sphères scientifiques, socio-économiques et institutionnelles. C'est aussi un temps d'échange scientifique. La journée de mercredi était réservée à la présentation des algorithmes des projets. Le jeudi, ce sont les résultats que l'on présente sous forme de démonstration. Nous souhaitons faire de Montoldre, une plateforme d'innovation de la robotique en milieu complexe et urbain mais aussi en robotique de productivité.

amènent à un retournement d'une machine, à savoir un décrochage par perte d'adhérence, un virage à grande vitesse en bout de parcelle ou un virage sur route. Ce travail a abouti à la conception de capteurs de mesure de force intégrables dans les roues. ■

(*) Institut national de recherche en sciences et technologies pour l'environnement et l'agriculture.

Jusqu'à épuisement des stocks

GRAND DESTOCKAGE DE PRESTIGE*

PLUS DE **1000*** BIJOUX HAUT DE GAMME À PRIX SACRIFIÉS

DEUXIÈME DÉMARQUE Sur tout le stock**

ON VIDE LES COFFRES !

CATTEAU AUCHÈRE

Joaillier • Créateur • Diamantaire • Gemmologue diplômé

2 rue du Président Wilson - **VICHY**

Du mardi au samedi 10h - 12h / 14h30 - 19h

OUVERT TOUS LES DIMANCHES 14h30 - 18h30



EXPÉRIMENTAL. S'il y a un transfert de charge important sur un côté de ce quad, la vitesse diminue automatiquement pour éviter le retournement.