

Mardi 9 juin à 17 h 30

Visite privée de l'Aventure Michelin

Une visite exceptionnelle au cœur de Michelin. Ouvert en avril 2009, l'Aventure Michelin est un parcours scénographique unique qui dévoile l'histoire, l'activité et les visions d'avenir du groupe Michelin... depuis plus d'un siècle.

Visite privée commentée - Durée : 1h 30

Les organisateurs vous proposent de découvrir gratuitement cette visite guidée

Le « Mille Pattes »

est un prototype d'essai entièrement conçu et réalisé par les ingénieurs Michelin en 1972. Equipé de 2 moteurs V8 à l'arrière, il a servi jusqu'au début des années 1980 à tester les pneus radiaux poids-lourds à très grande vitesse. Le pneu à tester se trouve à l'intérieur du véhicule et un système informatique embarqué permet d'enregistrer les mesures.

Nombre de places limité - ne tardez pas pour réserver auprès de la SFIP

Mercredi 10 juin à 17 h 30

Visite PAVIN Plateforme Auvergne pour les Véhicules Intelligents

Créée en septembre 2008 sur le campus universitaire de Clermont, **la plateforme PAVIN** est un site d'expérimentation, de développement et de mise au point de véhicules entièrement automatiques.

Illustration d'une forte dynamique locale entre les acteurs scientifiques, institutionnels et industriels autour du thème de la « mobilité », cet équipement permet de réaliser des tests intensifs en milieu sécurisé, en intégrant les recherches scientifiques sur des démonstrateurs réalistes.

À l'origine du projet, le **LASMEA** est un des acteurs de la Fédération de Recherche TIMS qui réunit plusieurs laboratoires clermontois pour conduire des projets pluridisciplinaires, aux interfaces de l'informatique, de la mécanique et de l'automatique ; notamment sur le thème « Véhicules et Infrastructures Intelligents ».

La plateforme PAVIN permet de travailler sur certains verrous scientifiques identifiés par la communauté internationale afin d'aboutir à des systèmes fiables de « conduite autonome » :

- Géolocalisation précise et robuste de véhicules en environnement urbain (fusion des données délivrées par divers capteurs : caméra vidéo, GPS, odomètre...),
- Sécurité et le confort pour les usagers et l'intégrité des personnes et des biens environnants (interface homme-machine, détection et évitement d'obstacles...),
- Gestion optimale de l'ensemble d'une flotte (convoi automatique, apprentissage partagé, optimisation ressource...).

La finalité de ces recherches vise à offrir de nouveaux services pour la mobilité des personnes en ayant recours à l'usage de véhicules propres : déserte d'aéroports, de gares, de centres hospitaliers à partir de parkings éloignés, visites automatiques de sites touristiques et de parc d'attractions, aide aux personnes à mobilité réduite dans les zones piétonnes, désengorgement des hyper-centres, ...).

