

AIX-LES-BAINS

Des robots sauveteurs en test dans un immeuble désaffecté

Dans le quartier de Marlioz à Aix-les-Bains, des participants à un projet européen mettent à l'épreuve un robot capable de travailler dans les décombres.

Sur les hauteurs d'Aix-les-Bains, l'immense barre de la Cité dresse sa carcasse résonnante au milieu d'une jungle de gravats, d'un dévalement de Placo, de verre et de tuyauterie. Bientôt, elle sera démolie. Ce jeudi 10 mars, le bruit des disques qui la découpent et des pelleteuses qui la grignotent ne couvre pas complètement les explications techniques qui s'échangent ici en plusieurs langues. De toute l'Europe, on est venu tester un petit robot qui pourrait bien changer la vie des secours lors des tremblements de terre.

Un "nez" qui permet de détecter l'odeur humaine

Une quarantaine de centimètres de large, une vingtaine de haut, deux roues et une sorte de cou qui oscille de part et d'autre de ce condensé de technologie, voici le Smurf. Guidé à distance, ou de façon autonome, il peut se glisser entre les décombres d'un bâtiment effondré à la recherche d'un signe de vie. L'engin sait même travailler en équipe : dans les endroits inaccessibles ou dangereux pour les équipes d'intervention, on peut en lâcher une nuée qui communiqueront entre eux dès lors qu'un Smurf aura repéré une personne à sauver.



Le robot Smurf est équipé de neuf capteurs lui permettant de retrouver des victimes sous des décombres. Le DL/P.-E. B.

L'appareil est encore en phase de test, et c'est pour ça qu'ils sont là, ce jeudi 10 et ce vendredi 11 mars, ces chercheurs, ingénieurs et équipes de première intervention issus d'Allemagne, de Norvège, d'Italie, de Grèce ou de Suisse. Ils sont les forces vives du projet européen Cursor, auquel participe aussi le Sdis de la Savoie, représenté par le commandant Denis Stintzy. Financé par l'Union européenne, il sert à améliorer l'efficacité du sauvetage déblaiement après un effondrement ou un tremble-

ment de terre. En utilisant pour cela du matériel robotique hardy de capteurs.

« Le robot Smurf dispose d'une caméra, d'une caméra infrarouge, d'un GPS, d'un micro... et surtout d'un "nez" qui sait détecter une odeur humaine encore vivante d'un cadavre », a expliqué Krishna Persaud, un chercheur anglais participant au projet.

Ce jeudi 10 mars, c'est dans les sous-sols de la barre de la Cité qu'une volontaire s'est cachée,

charge au robot de la retrouver. En mode automatique, l'appareil tourne un peu sur lui-même, bute d'abord contre un mur, avant d'être attiré par le CO2 dégagé par le corps humain.

Les essais se poursuivront en Allemagne, fin mars, puis à Brignoles, en juin. Les participants en profiteront pour tester d'autres pépites robotique de Cursor : un drone équipé d'un laser radar, également capable d'embarquer trois Smurf pour les déposer au milieu des décombres ; un autre à même de cartogra-

phier en très peu de temps une zone survolée. Le projet Cursor doit s'achever en février 2023 après une évaluation finale en fin d'année 2022. Suivra une phase de développement industriel. Les premiers déploiements commerciaux de ces robots pourraient intervenir en 2025.

P.-E. B.

RETROUVEZ LA VIDÉO SUR [ledauphine.com](https://www.ledauphine.com)