



Présente



RUN

FAB

LAB



Sommaire



- SOLIDARNUM
- RunFabLab
- Les Partenaires
- Les Équipements
- Les Services
- L'Avancement



SOLIDARNUM



- **Ordi 2.0** : Première mission - 2011
- **RunFabLab** : initié en 2013
- **EAV EPN** : « 2000 Emplois d'avenir dans les Espaces Publics Numériques » - 2014
- **Transition Numérique** : Accompagner les TPE dans les usages professionnels du numérique – décembre 2014



RunFabLab



- Appel à projets national fin 2013
 - A permis d'identifier et de s'assurer de l'engagement de nombreux partenaires
- Conversion en dossier FEDER en mars 2014
- Instruction très longue : passé au CLS de février 2015 et pas possible de respecter les délais
- Repassé sur FEDER 2014-2020 avec convention signée en juillet 2016



Les Partenaires





Les Équipements



- Production 3D (imprimantes, scanners,...)
- Chaine de fabrication de circuits imprimés
- Fraiseuse numérique, scie à chantourner et perceuse à colonne à visée laser
- Découpe laser et découpe vinyle
- Couture et broderie professionnelle
- Robots programmables (avec capteurs couleurs, infrarouge,...)
- Kits de développement logiciel et matériel (Arduino, Raspberry,...)
- Petit outillage (Dremels, fers à souder, perceuse visseuse sans fil,...)



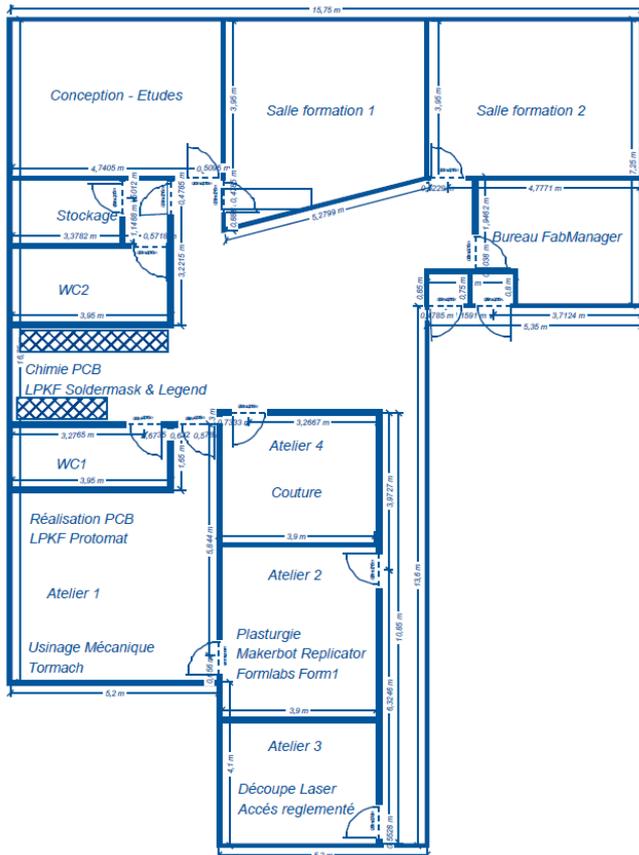
Les Services



- **Utilisation en mode :**
 - Ateliers organisés par RunFabLab ou réservés par les partenaires
 - Free Lab pendant des actions de découverte
 - Personnalisé (particuliers, associations, entreprises)
 - **Traitement à façon ou accompagnement de projets dans le respect de la charte RunFabLab**
 - Respect des règles de Propriété Intellectuelle
 - Non concurrence directe avec le secteur marchand
- ➔ Ressources humaines : encadrement, réalisation, première approche Propriété Intellectuelle**



L'avancement



- Local 250 m² dans TECHNOR
- Commandes équipements en cours
- Bouclage du budget
 - Convention CINOR signée
 - Emprunts en cours



Merci de votre attention



Daniel Membrives

Gsm : +262 (0)692 77 39 41

Courriel : danielm@solidarnum.org