

Journées du Programme Robea

LAAS – CNRS

Toulouse, 24-25 octobre 2002

Jeudi 24 Octobre

9.00-10.30 Session 1 : à la mémoire de Claude Reboulet

- Introduction aux Journées
- *Exposé sur les travaux de C. Reboulet.* C.Barrouil, ONERA, DCSD
- *Robots à architecture complexe : de la conception à la performance et l'autonomie.* F. Pierrot, LIRMM, CNRS
- *Commande de manipulateurs mobiles non-holonomes.* C. Samson, ICARE, INRIA

Pause

11.00-12.20 Session 2

- Conférence invitée: *Capacités motrices, sensorielles et de délibération pour un robot aérien – le projet WITAS.* Erik Sandewall, Linköping University
- *Robots mobiles terrestres et aériens en environnements extérieurs : modélisation de l'environnement et navigation sûre basée sur la vision.* S.Lacroix, LAAS-CNRS
- *Localisation et commande de robots aériens miniatures à voilure tournante.* R.Lozano, Heudiasyc, CNRS & UT Compiègne

Repas

14.00-15.30 Session 3

- Conférence invitée: *Humanoïd Robot Project.* Rudiger Dillmann, Karlsruhe University
- *Commande pour la marche et la course d'un robot bipède.* Ch. Chevallereau, IRCCyN, CNRS
- *Contrôle du mouvement du membre inférieur humain paralysé sous stimulation électrique.* D.Guiraud, LIRMM, CNRS

Pause

16.00-17.50 Session 4

- *Projet MARGE: Modélisation, Apprentissage et Reproduction du Geste Endochirurgical.* E.Dombre, LIRMM, CNRS

Projets retenus par l'appel 2002 (introduction de 10' par projet, discussion en session poster qui suit)

- *ROMS : Robot Osmotique Médical au Sucre.* Ph. Cinqin, TIMC-IMAG, CNRS
- *Techniques et Méthodes pour la micro télé-manipulation.* Ph. Bidaud, LRP, CNRS
- *ROBOCOQ : Conception et réalisation d'un robot ornitoïde doté d'une vision stabilisée.* A. Abourachid, Muséum Hist. Nat., CNRS
- *Interprétation de scènes dynamiques complexes et planification réactive de mouvement.* J.Crowley, GRAVIR, CNRS - INRIA
- *OMNIBOT : De la vision omnidirectionnelle à la commande de robot mobile.* F. Berry, LASMEA, CNRS
- *Modèles bayésiens pour la génération de mouvement.* P. Bessière, GRAVIR, CNRS – INRIA
- *Apprentissage de transformations visio-motrices.* H. Frezza-Buet, ERSIDP
- *Décision et perception emabrquée pour la conduite de mission d'un drone autonome.* P.Fabiani, ONERA

17.50-19.00 Session Interactive (posters, démonstrations) et apéritif-bufferet

Vendredi 25 Octobre

9.00-10.30 Session 5

- Conférence invitée: *On Cognitive Human Machine Interaction,* Gerhard Sagerer, University of Bielefeld
- *HR+ : Pour une interaction Homme-Robot autonome.* R.Alami, LAAS-CNRS
- *Un androïde doué de parole. Robotique cognitive de la Parole et du Langage.* J.L. Schwartz, ICP, CNRS

Pause

11.00-12.30 Session 6

- Conférence invitée: *Projet européen sur les micro-aéronefs: un défi transdisciplinaire, scientifique et technologique.* Nicolas Franceschini, Département de Biorobotique, Laboratoire Mouvement et Perception, CNRS- Univ. de la Méditerranée
- *Psikharpax: Vers la synthèse d'un rat artificiel.* J-A. Meyer, LIP6, CNRS
- *SimBioMan : Simulation Biomimétique de la Manipulation.* F.B. Ouezdou, LIRIS, CNRS, et A.Micaelli, LIST, CEA

Repas

14.00-15.20 Session 7

- *Atome robotique : Maam.* D.Duhaut, VALORIA
- *Evolution de Comités d'Experts pour le contrôle d'un robot autonome.* N. Godzik, INRIA, M. Schoenauer, INRIA et M. Sebag, LRI, CNRS
- *Coordination de tâches sensori-motrices par la coopération robuste d'entités distinctes chez les robots et chez l'Homme.* J. Ferber, LIRMM, CNRS
- *Enchaînement dynamique de tâches référencées multi-capteurs pour l'exécution de mouvements complexes en robotique mobile.* Ph. Soueres, LAAS-CNRS

Pause

16.00-17.30 Table ronde

Programmation de la recherche en robotique

- F. Jutand, CNRS
- B. Espiau, INRIA
- A.Petit, Direction de la recherche, MRNT
- P. Karp, Commission Européenne, FET
- R.Cammoun, CEA
- V.Rigaud, IFREMER
- O.Lecoq, DGA