

Programme des 2^{èmes} Journées Robea Toulouse, 27-28 janvier 2004

Co-localisées avec RFIA2004 (<http://www.laas.fr/rfia2004>)

Mardi 27 janvier

9h20-9h30 Ouverture des journées.

9h30-11h00 Session 1 :

- MAX. Robots à architecture complexe : de la conception à la performance et l'autonomie. F. Pierrot, LIRMM
- DEMARR. Contrôle du mouvement du membre inférieur humain paralysé sous stimulation électrique. D. Guiraud, LIRMM

11h00-11h30 Pause café

11h30-13h00 Session 2 :

- MARGE. Modélisation, Apprentissage et Reproduction du Geste Endochirurgical. E. Dombre, LIRMM
- Un androïde doué de parole. Robotique cognitive de la Parole et du Langage. J-L. Schwartz, ICP

13h00-14h30 Pause déjeuner

14h30-16h00 Session 3 :

- Psikharpax. Vers la synthèse d'un rat artificiel. J-A. Meyer, LIP6
- RABBIT. Commande pour la marche et la course d'un robot bipède. Ch. Chevallereau, IRCCyN
- AEROB. Robots mobiles terrestres et aériens en environnements extérieurs : modélisation de l'environnement et navigation sûre basée sur la vision. S. Lacroix, LAAS

16h00-16h30 Pause café

16h30-18h00 Session 4 :

- NON H. Commande de manipulateurs mobiles non-holonomes. C. Samson, ICARE, INRIA Sophia
- HR+: Pour une interaction Homme-Robot autonome. R.Alami, LAAS
- SimBioMan : Simulation Biomimétique de la Manipulation. F.B. Ouezdou, LIRIS, et A. Micaelli, LIST, CEA

18h00-19h00 Session posters (*Projets retenus par l'appel 2003*)

- Robot-Anguille – F. Boyer, IRCCYN
- GABIE. Guidage Actif Basé sur l'Imagerie Echographique – E. Dombre, LIRMM
- Humanoïde doué de gestes expressifs de communication – S. Gibet, VALORIA
- ROBVOLINT. Robot Volant d'Intérieur – T. Hamel, I3S
- ACROBATE. Outils pour l'exploration coordonnée de robots terrestres et aériens en environnements urbains – S. Lacroix, LAAS
- EcoViA. Etude du couplage visio-haptique – A. Lécuyer, IRISA
- R2M : Rover Multi-Modes pour une haute mobilité sur terrain accidenté – Ph. Martinet, LASMEA
- IRASIS : Insertion Robotisée d'Aiguille sous Imagerie Scanner – M. de Mathelin, LSIT
- BODEGA. Navigation Autonome et Sûre en environnement urbain – D. Meizel, ENSIL
- MP2. Machines Parallèles et Précision – F. Pierrot, LIRMM
- HuPer – E. Pissaloux, LRP

Mercredi 28 janvier

9h00-9h15 ROBEA : Prospective. M. Ghallab, R. Chatila

9h15-10h45 Session 5 :

- ROBOCOQ : Conception et réalisation d'un robot ornitoïde doté d'une vision stabilisée. A. Abourachid, Muséum Hist. Nat.
- OMNIBOT : De la vision omnidirectionnelle à la commande de robot mobile. F. Berry, LASMEA
- AV-Bayes. Modèles bayésiens pour la génération de mouvement. P. Bessière, GRAVIR
- AVIM. Apprentissage de transformations visio-motrices. H. Frezza-Buet, ERSIDP
- ROMS : Robot Osmotique Médical au Sucre. Ph. Cinquin, TIMC
- Parknav. Interprétation de scènes dynamiques complexes et planification réactive de mouvement. Th. Fraichard, GRAVIR

10h45-11h15 Pause café

11h15-12h30 Session 6 :

- MiTeMa. Techniques et Méthodes pour la micro télé-manipulation. Ph. Bidaud, LRP
- Atome robotique : Maam. D. Duhaut, VALORIA
- EGOCENTRE. Enchaînement dynamique de tâches référencées multi-capteurs pour l'exécution de mouvements complexes en robotique mobile. Ph. Souères, LAAS
- AAA. Evolution de Comités d'Experts pour le contrôle d'un robot autonome. M. Schoenauer, INRIA
- Coordination de tâches sensori-motrices par la coopération robuste d'entités distinctes chez les robots et chez l'Homme. J. Ferber, LIRMM

12h30-14h00 Pause déjeuner

14h00-15h15 Conférence invitée RFIA: *Multi robot coordination and omnidirectional distributed vision.* Enrico Pagello

15h15-16h30 Session 7 :

- IRON: Implémentation Robotique de Neuro-contrôleurs adaptatifs. P. Henaff, LIRIS
- COROCOP: Contrôle de robots coopératifs planétaires. A-I Mouaddib, GREYC
- ABC: Animation basée sur le mouvement. Ph. Preux, LIL

- AMIRIA: Analyse du mouvement dans des séquences d'images par réseaux de neurones impulsionnels et asynchrones S. Thorpe, CERCO
- ACACIA: Modélisation-simulation des actions entreprises par des agents interactifs autonomes: études des inférences relatives à l'action C. Tijus, C&AF.

16h30 Fin des journées.