
SEMINAIRE D'AVANCEMENT DU DEFI CLE

ROBOTIQUE CENTRÉE SUR L' HUMAIN

PROGRAMME

Lundi 27 mars 2023

Maison de la Recherche et de la Valorisation
Amphithéâtre 2
75 Cr des Sciences, 31400 Toulouse

Contact : defi-cle-robotique@univ-toulouse.fr

Financé par :



Porté par :



Piloté par :



DEROULEE DE LA JOURNEE

10h00

Accueil café (Amphithéâtre 2)

10h30

Présentation d'introduction

Mot d'accueil– *Marie-Laure POUILLES (Région Occitanie)*

Présentation de l'avancement du Défi-clé - *Philippe SOUERES (LAAS-CNRS), Marc GOUTTEFARDE (LIRMM) & Ayala LOISEL (UT)*

- Bilan d'activités
- Partage d'informations transversales
- Présentation du 2^{ème} appel à projets (AAP 2023)

11h00

Présentation des projets lauréats (1^{ère} partie)-

Projet SOROBOT – *SOciologie de la ROBOTique centrée sur l'humain*», David RODRIGUEZ (CERTOP & Icam), Jean-Pierre POULAIN (CERTOP) & Yann FERGUSON (Icam)

11h15

Projet EPIIC – « *Entrées ElectroPhysiologiques Involontaires pour l'amélioration de la robotique Collaborative* », Mathias RIHET (ISAE SUPAERO & LAAS-CNRS), Raphaëlle ROY (ISAE SUPAERO) & Aurélie CLODIC (LAAS-CNRS)

11h30

Projet BIO-ROB – « *Modèle BIOMécanique pour la sécurisation et l'amélioration de l'interaction homme-robot* », Sonia-Laure HADJ SASSI (LAAS-CNRS), Mourad BENOUSAAD (LGP-ENIT) & Bruno WATIER (LAAS-CNRS)

11h45

Projet OBS-TAMP – « *Couplage sémantique basé ontologies de planification de tâches et de trajectoires* », Philippe FILLATREAU, Bernard ARCHIMEDE (LGP-ENIT) & Michael GRÜNINGER (Université de Toronto, Canada)

12h00

Projet NORNAV-AUV– « *Commande robuste non linéaire pour la navigation de véhicules autonomes sous-marins* », Ahmed CHEMORI (LIRMM) & Jesus GUERRERO TAVARES (ITESA, Mexique)

12h15

Projet ABCD – « *Drone coéquipier pour un travail rapproché acceptable*», Daniel SIDOBRE (LAAS-CNRS), Jessica CAUCHARD (Université Ben Gurion, Israël) & Anke BROCK (ENAC)

Financé par :



Porté par :



Piloté par :



12h30

Déjeuner sur place sous forme de buffet - Espace Alchimie – patio MRV

14h00

Présentation des projets lauréats (2^{ème} partie)

Projet ASM-COCO – « ASM-COCO : Ancrage Sémantique Multimodal pour CObots Conversationnels », Léopold MAYTIE & Rufin VANRULLEN (CerCo - ANITI)

14h15

Projet REUBEN – « Représentation des connaissances et gestion des croyances pour une planification de tâches avec prise en compte explicite de l'humain », Shashank SHEKHAR (LAAS-CNRS), Madalina CROITORU (LIRMM) & Rachid ALAMI (LAAS-CNRS)

14h30

Projet MUGERI – « Vers un modèle unifié de génération d'expressions de référence pour l'interaction », Guillaume SARTHOU & Nicholas ASHER (IRIT)

14h45

Projet DROMADY – « L'intelligence artificielle pour la conception de nouveaux robots dynamiques à pattes : une approche de conception multidisciplinaire et générique », Virgile BATTO, Nicolas MANSARD & Thomas FLAYOLS (LAAS-CNRS)

15h00

Projet RobAVC – « 'Robot à muscles artificiels pour la rééducation post-AVC du membre supérieur », Bertrand TONDU (LAAS-CNRS) & Renaud RONSSE (Louvain Bionics, Belgique)

15h15

Projet Conception Robots Souples – « Conception optimale de robots souples », Arthur LACROIX, Yassine HADDAB & Marc GOUTTEFARDE (LIRMM)

15h30

Projet R2T2++ – « Commande Référencée Vision-Effort de l'Organe Terminal d'un Robot de Taille de Vigne », Fadi GEBRAYEL, Patrick DANES & Martín MUJICA (LAAS-CNRS)

15h45

Projet AAUTONOM – « Robot parallèle à câbles peu coûteux pour l'agroécologie autonome », Marc GOUTTEFARDE (LIRMM), Damien GUENERS (LIRMM) & Véronique BELLON-MAUREL (ITAP INRAE)

16h00

Discussion et conclusion de la journée

Financé par :



Porté par :



Piloté par :

