

SÉMINAIRE ANNUEL 2025

**Défis
Clés**
OCCITANIE



ROBOTIQUE
CENTRÉE SUR L'
HUMAIN

PROGRAMME

Mardi 29 Avril 2025

La cité

55 Av. Louis Breguet, 31400 Toulouse

Contact : camille.leyssene@univ-toulouse.fr

Initié et soutenu par:



Porté par :



Piloté par :



DEROULEE DE LA JOURNEE

09h30

Accueil café

10h00

Présentation d'introduction

Mot d'accueil– Région Occitanie

Présentation de l'avancement du Défi-clé - Philippe SOUERES (LAAS-CNRS), Marc GOUTTEFARDE (LIRMM)

10h15

Présentation des projets lauréats - 2022

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)

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)

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

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)

11h15

Pause

11h35

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)

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

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

Projet développement Logiciel Arthur VALIENTE (LIRMM/LAAS)

12h35

Déjeuner sur place sous forme de buffet

13h30

Présentation des projets lauréats -2022 – 2023

Projet DRONELPER – « *moD-elling and contrOL of aN aErial manipuLator for Physical human-robot intERaction*» Jonas SOUEIDAN , Marco COGNETTI (LAAS-CNRS, équipe RIS) & Philippe FRAISSE (LIRMM)

Financé par :



Porté par :



Piloté par :



14H45

15H05

16h15

Projet HUMAR– « Reconnaissance de l'activité humaine pour l'interaction homme-robot (HUMan Activity Recognition) »

Wanchen LI, Sofiane RAMDANI (LIRMM) & Vincent BONNET (LAAS-CNRS)

Projet ROBPRINT- « Bio-impression in situ robotisé avec compensation de mouvements physiologiques »

Lénaïc CUAU, Nabil ZEMITI & Philippe POIGNET (LIRMM)

Projet ROVAGUE– « Perception et commande pour l'assistance au pilotage de robots sous-marins pour l'inspection en mer agitée »

Raissa Baya BENAZOUZ, Vincent CREUZE (LIRMM)

Projet OPTICYCLE – « Optimally designed tricycle for FES-Induced pedaling in patients with Spinal Cord Injury »

Sabrina OTMANI, François BAILLY & Christine AZEVEDO COSTE (Inria)

Pause

Projet JuNuSYSPRO- « Contribution à la création du jumeau numérique de la plateforme ECOSYSPRO : cellule robotique »

Gloria VUHYA ADEGU, Thierry LOUGE, Xavier DESFORGES & Micky RAKOTONDRABE (LGP-UTTOP)

Projet SPHAND- «Projet SPHAND – Self-sensing Piezoelectric for the augmentation of interaction level of a robotic hand »

Peguy Roussel NWAGOUN TUWA, Micky RAKOTONDRABE (ENIT-LGP, GR MAVRIC), présenté par Thierry LOUGE

Projet ROBORESTO- « Mesure de l'acceptabilité sociale des ROBOTS de service en RESTauratiOn française : Analyse quantitative des commentaires de consommateurs sur la plateforme Google Review »

Sarah RENAULT, Yann FERGUSON (Inria) & David RODRIGUEZ (ICAM)

Projet KneeuL – « Approach for Unloading Knee Joint Cartilage Pressure: Potential Applications in Post-Surgical Rehabilitation » Maowen Sun & Abderrahmane KHEDDAR

Projet ROMOFES – « Realtime Optimization of MOTion induced by Functional Electrical Stimulation» - Tiago Coelho-Magalhães & François Bailly

Discussion et conclusion de la journée

Financé par :



Porté par :



Piloté par :

