

## JJCR -28/10/2014 -Programme

|  |   |   |  |
|--|---|---|--|
| <b>9h00 – 9h30</b>                         |   | <b>Accueil</b>  |  |
| <b>9h30 – 10h30</b>                        |   | <b>Session 1 : Robotique humanoïde et bio-inspirée</b>                                |  |
| 9h30                                       | <i>Sylvain LANNEAU (Ecole des mines de Nantes)</i>  | <i>sylvain.lanneau@mines-nantes.fr</i>  |  |
|  | <b>Conception et application d'un capteur bio-inspiré des poissons électriques pour la robotique</b>    |   |  |
| 10h00                                      | <i>Ryan LOBER (ISIR)</i>  | <i>rlober@gmail.com</i>   |  |
|  | <b>Multiple Task Optimization using Dynamical Movement Primitives for Whole-Body Reactive Control</b>   |   |  |
| <b>10h30 – 11h00</b>                       |   | <b>Pause café</b>   |  |
| <b>11h00 – 13h00</b>                       |   | <b>Session 2 : Véhicules autonomes</b>  |  |
| 11h00                                      | <i>Guillaume TREHARD (RITS, INRIA Rocquencourt)</i>   | <i>guillaume.trehard@inria.fr</i>   |  |
|  | <b>Localisation et Cartographie Simultanées et Crédibiliste</b>   |   |  |
| 11h30                                      | <i>Osamah SAIF (Université de Technologie de Compiègne – CNRS)</i>                                      | <i>osamah.saif@hds.utc.fr</i>   |  |
|  | <b>Navigation réactive de drones en interaction dans une flotte</b>                                     |   |  |
| 12h00                                      | <i>Ange Nizard (Institut Pascal)</i>  | <i>ange.nizard@gmail.com</i>  |  |
|  | <b>Commande d'un véhicule à deux trains directeurs en milieu encombré</b>                               |   |  |
| 12h30                                      | <i>Aly Magassouba (IRISA)</i>   | <i>aly.magassouba@irisa.fr</i>  |  |
|  | <b>An audio-based control modelling to perform robotic tasks</b>  |   |  |
| <b>13h00 - 14h00</b>                       |   |   |  |
| <b>Repas</b>                               |   |   |  |
| <b>14h00 – 16h00</b>                       |   | <b>Session 3 : Robotique médicale et de réhabilitation / Micro- et Nano-robotique</b> |  |
| 14h00                                      | <i>Quentin BOEHLER (ICube)</i>  | <i>q.boehler@unistra.fr</i>   |  |
|  | <b>Exploitation d'un mécanisme de tensegrité pour la conception de porte-aiguilles compatible IRM</b>   |   |  |
| 14h30                                      | <i>Nicolas Herzig (INSA Lyon, laboratoire Ampère)</i>   | <i>nicolas.herzig@insa-lyon.fr</i>  |  |
|  | <b>Modélisation d'un robot 2 axes pneumatiques en vue d'une synthèse de lois de commande en raideur</b> |   |  |
| 15h00                                      | <i>Julien BAUMEYER (LEONI CIA Cable Systems SAS)</i>  | <i>julien.baumeyer@leoni.com</i>  |  |
|  | <b>Motion generation with haptic control for a proton therapy robotic system</b>                        |   |  |
| 15h30                                      | <i>Thomas Howard (ISIR, UPMC)</i>   | <i>howard@isir.upmc.fr</i>  |  |
|  | <b>Haptic and visuo-haptic feedback for guiding laparoscopic surgery gestures</b>                       |   |  |
| <b>16h00 – 17h00</b>                       |   | <b>Pause café + Session posters</b>   |  |
| <b>Robotique humanoïde et bio-inspirée</b> | <i>Raphaël Rose-Andrieux (ISIR)</i>   | <i>raphaelroseandrieux@gmail.com</i>  |  |
|  | <b>Probabilistic model for balance recovery and biped locomotion</b>                                    |   |  |
| <b>Véhicules autonomes</b>                 | <i>NGUYEN Thanh Long (LISTIC)</i>   |   |  |
|  | <b>Reconnaissance d'objets colorés par le robot humanoïde NAO</b>                                       |   |  |
|  | <i>Mihai Chirca et al. (Institut Pascal)</i>  | <i>mihai.chirca@gmail.com</i>   |  |
|  | <b>Véhicule autonome : Localisation et contrôle pour le parking automatique</b>                         |   |  |

|  |                                       |
|--|---------------------------------------|
| <i>Gilles TAGNE (UTC, laboratoire Heudiasyc)</i>   | <i>gilles.tagne@hds.utc.fr</i>        |
| <b>Planification des trajectoires et commande pour la navigation des véhicules autonomes</b>                                       |                                       |
| <i>YU CHUNLEI (Heudiasyc, UTC)</i>   | <i>xiaoyuery060727@gmail.com</i>      |
| <b>An Evidential Sensor Model for Velodyne Scan Grids</b>  |                                       |
| <i>Zui Tao (Heudiasyc, UMR UTC/CNRS 7253)</i>  | <i>zui.tao@hds.utc.fr</i>             |
| <b>Tightly coupling GPS with lane markings sensed by a camera system</b>   |                                       |
| <i>Mouloud OURAK (FEMTO-ST dépt. AS2M équipe MiNaRoB)</i>  | <i>mouloud.ourak@femto-st.fr</i>      |
| <b>Optical coherence tomography-based visual servoing: application to microrobotic minimally invasive surgery</b>                  |                                       |
| <i>Mohamed Taha CHIKHAOUI (FEMTO-ST, AS2M dept.)</i>   | <i>mohamed.chikhaoui@femto-st.fr</i>  |
| <b>Embedded Actuation on Deformable Tube : Application to an Active Micro-Endoscope</b>  |                                       |
| <i>Racha Gana et al. (AS2M Department, Femto-st Institut)</i>  | <i>racha.gana@gmail.com</i>           |
| <b>Study and development of a multimodal micromechanical/optical device for the maturity characterization of human oocytes</b>     |                                       |
| <i>Paul Mignon (TIMC-IMAG)</i>   | <i>paul.mignon@imag.fr</i>            |
| <b>Robotic needle steering with deflection model and 3D US feedback</b>  |                                       |
| <i>Valérian Guelpa (Femto-ST, laboratoire AS2M)</i>  | <i>valerian.guelpa@femto-st.fr</i>    |
| <b>Calibration and control of microrobots by sub-pixelic and multi-directional visual measurement: works on twin-scale pattern</b> |                                       |
| <i>Astrid Rubiano (LEME U. Paris10)</i>  | <i>a.rubiano_fonseca@u-paris10.fr</i> |
| <b>Three finger under-actuated hand prosthesis to be controlled using EMG Signals and Upper Limb kinematic information</b>         |                                       |
| <i>Jing Guo (LIRMM)</i>  | <i>jing.guo@lirmm.fr</i>              |
| <b>A Modified Wave Variable Based Bilateral Wireless Teleoperation Method for Robotic-Assisted Surgery</b>                         |                                       |

**17h00 – 19h00 Session 4 : Machine learning et interaction homme-machine**

|  |   |   |
|--|---|---|
| 17h00  | <i>Erwan Renaudo (AMAC Team, ISIR – UPMC)</i> | <i>renaud@isir.upmc.fr</i>                    |
| <b>From Flexible to habitual behaviors : neuro-inspired meta-learning for autonomous robots.</b>                               |   |   |
| 17h30  | <i>Louis-Charles Caron (ENSTA-ParisTech)</i>  | <i>louis-charles.caron@ensta-paristech.fr</i> |
| <b>RGB-D object recognition for semantic mapping</b>   |   |   |
| 18h00  | <i>Antoine Cully (DGA-UPMC, ISIR)</i>         | <i>cully@isir.upmc.fr</i>                     |
| <b>Fast Damage Recovery through Learning.</b>  |   |   |
| 18h30  | <i>Pauline Chevalier (ENSTA-ParisTech)</i>    | <i>pauline.chevalier@ensta-paristech.fr</i>   |
| <b>Social Personalized Human-Machine Interaction for People with Autism: A close look to Proprioceptive and Kinematic Cues</b> |   |   |

**19h00 Fin de la journée**