

LIS

Laboratoire d'ingénierie des systèmes de Vers

CONGRÈS NATIONAUX AVEC ACTES AVANT 2005 DE L'ÉQUIPE ROBOTIQUE INTERACTIVE

Congrès nationaux avec actes et comité de sélection

2004

R. Thieffry, E. Monacelli, S. Delaplace, "Commande Adaptative pour Systèmes d'Aide à la Locomotion", IFRATH Conference Handicap 2004, Paris, Juin, 2004.

2003

A. David, O. Bruneau, J.-G. Fontaine " Evaluation d'un critère basé sur une analyse unifiée de la stabilité et de la propulsion dans le cadre de la marche dynamique d'un

robot sous-actionné ”, 16 ème Congrès Français de Mécanique, Nice, 1-5 septembre 2003.

2002

Architectures multi-agents génériques à base de réseaux de Pétri temporisés colorés pour la fusion Multimodale en entrée. H. Djenidi, A. Ramdane-Cherif, C. Tadj and N. Levy. In IHM2002: 14e Conférence Francophone sur l'Interaction Homme-Machin. Poitiers, France, novembre 26-29, 2002.

Commande Neuronale Adaptative de Robots Manipulateurs Redondants avec Évitement d'Obstacles Fixes. A. Benallegue, B. Daachi et A. Ramdane-Cherif. In CIFA'02 : Conférence Internationale Francophone d'Automatique. Nantes, France, Juillet 8-10, 2002.

2001

F. Gravez, O. Bruneau, F.B. Ouezdou, “ Capture de mouvement pour la simulation dynamique de mannequin virtuel ”, 15 ème Congrès Français de Mécanique, Nancy, Septembre 2001.

Agent-Based Dynamic Architecture. A. Ramdane-Cherif and N. Levy. In NOSA'01: Fourth Nordic Symposium on Software Architecture. Odense, Dehnmak, August, 23-24, 2001.

1999

O. Bruneau, F.B. Ouezdou, “ Marche dynamique d'un bipède anthropomorphe muni de pieds flexibles ”, 14ème Congrès Français de Mécanique, Toulouse, Septembre 1999.

1997

O. Bruneau, F.B. Ouezdou, “ Une Méthodologie de Conception pour Robots à Allures Dynamiques ”, 13ème Congrès Français de Mécanique, Poitiers, Septembre 1997.