

Programme

Lundi 23 Juin 2014

9h00	Accueil
9h45	Début des journées (F.B. Ouezdou, LISV)
10h00	SESSION PLENIERE

The Stack of Tasks: whole body humanoid robot control, O. Stasse, LAAS

10h45	Pause
11h00	SESSION Architecture de contrôle <i>Animateurs: D. Andreu et Bouraqadi</i>

11h00 **Simulating Multi-Robot Exploration Using ROS and MORSE, Z. Yan, L. Fabresse, J. Laval, N. Bouraqadi, (Mines-Telecom, Mines Douai)**

11h25 **Atom Based Control of Mobile Robots for environment exploration, A. Lasbouygues, B. Ropars, D. Andreu, L. Lapierre (LIRMM)**

11h50 **Une architecture de contrôle hybride pour la navigation autonome d'un robot humanoïde à la recherche de victimes de catastrophes en milieu urbain, Dalia Marcela Rojas Castro (L3I)**

12h15 **Towards a Fault Tolerant Control Architecture with Performances Guarantee for Mobile Robots, L. Jaïem, L. Lapierre, K. Godary-Dejean, D. Crestani (LIRMM)**

12h40	Déjeuner
14h20	SESSION PLENIERE

Torque based whole body motion control for humanoid robots, C. Ott, DLR, Munich, Germany

15h05	Pause
15h20	SESSION Conception, Modélisation et Assistance <i>Animateurs : Ph. Fraisse et F.B. Ouezdou,</i>

15h20 **Conception d'un robot humanoïde, J. Fatoux, P. Seguin, A. Eon, S. Zeghloul, (Institut P')**

15h45 **Colonne vertébrale pour robot humanoïde, V. Hugel, Cibert (LISV)**

16h10 **Etude et analyse du mouvement humain : application a une tâche industrielle de visage, N.Sylla, V.Bonnet, P.Fraisse, (LIRMM)**

16h35 **Conception mécatronique de la partie supérieure du robot HYDROïD, S. Alfayad, F.B. Ouezdou, F. Namoun (LISV, BIA)**

17h00 **Towards Assistance Robotics Through Embodiment, Hendry Ferreira-Chame, (IRCCyN)**

17h25	DEMO (à confirmer) ,
20h00	Dîner

Mardi 24 Juin 2014

8h15	Accueil - Café
8h45	SESSION PLENIERE
	The Human Brain Project and its Neurorobotics Platform, F. Röhrbein, TUM
	Fabricating open-source baby humanoids, P-Y Oudeyer, INRIA, Bordeaux
10h15	Pause
10h30	SESSION Contrôle de trajectoire et stabilisation
	<i>Animateurs : O. Bruneau et O. Stasse</i>
10h30	METAPOD - Template META-PrOgrammation appliqué à la Dynamique: filtrage dynamique des trajectoires de ZMP-COM, M. Naveau, J. Carpentier, O. Stasse, (LAAS)
10h55	Apprentissage de trajectoires motrices et prédiction de la récompense des actions, N. Beausse, A. Blanchard, P. Andry, D. Lewkowicz, S. Alfayad, Y. Delevoye, F. B. Ouezdou, Ph. Gaussier, (ETIS, URECA, LISV)
11h20	Effects of the vertical CoM motion on energy consumption for walking humanoids, S. Omran, S. Sakka, Y. Aoustin, (IRCCyN)
11h45	Stabilisation de robots humanoïdes avec flexibilité l'aide de mesures inertielles, M. Benallegue, F. Lamiroux (LAAS)
12h10	Robust control of mechanical systems with impacts: application to bipedal walking, O. Montaña (IRCCyN)
12h35	Déjeuner
14h00	SESSION PLENIERE
	Traitement du signal social et Robotique Humanoïde, M. Chetouani, ISIR, Paris
	Une oscillation verticale du bassin pour marcher sans y penser, Ch. Chevallereau (IRCCyN)
15h30	Pause
15h45	SESSION Contrôle, Interaction et Apprentissage
	<i>Animateurs : M. Chetouani et P-B Wieber</i>
15h45	Applications et implications nouvelles de la commande multi- objectifs, P-B. Wieber (INRIA Grenoble)
16h05	Contrôle du robot humanoïde HRP4, F. Keith (LIRMM)
16h30	A Novel Control Framework for Robots Stable and Continuous Interaction With Environment, Y. Tan, M.Liu, V. Padois, Ph. Bidaud, (ISIR)
16h55	Learning a visual navigation task in a dynamic human/robot interaction based on synchrony, C. Grand, M. Belkaid, G. Mostafaoui, N. Cuperlier, Ph. Gaussier, (ETIS)
17h15	CONCLUSIONS
17h30	FIN DES JOURNEES