Réseau Mesures

GDR ROBOTIQUE GT 2

Séminaire

Capteurs sans fil

Capteurs de géolocalisation et de perception de l'environnement

Jeudi 13 Juin 2013 - Irstea - Groupement de Montpellier – Salle MOSSON

Programme

9h00 - 9h30	**Accueil - Café**	
9h30	- Bernard BENET (Irstea – Clermont-Fd) - -	- Introduction générale - Présentation du Réseau Mesure d'Irstea - Présentation du GDR robotique
Capteurs sans fils		
9H50	Bernard BENET (Irstea – Clermont-Fd)	Introduction sur les capteurs sans fils
10H00	Kun-Mean HOU (Limos – Clermont-Fd)	Réseau de capteurs sans fil (Internet des Objets) : problématiques et défis
10h30	Gil de SOUSA (Irstea – Clermont-Fd)	Réseau de capteurs
11H00	Bernard BENET (Irstea – Clermont-Fd)	Utilisation de techniques de communication sans fil pour la robotique mobile
11H10	Nicolas CRESCENZO (Société CAMPBELL)	
11H40	Table ronde	Discussion – Présentation de matériel
12h30 – 13H50	**Déjeuner**	
Capteurs de géolocalisation et de perception de l'environnement		
13H50	Bernard BENET (Irstea – Clermont-Fd)	Introduction sur les capteurs de géolocalisation et de perception de l'environnement
14h00	Simon LACROIX (LAAS - Toulouse)	Localisation d'un véhicule autonome
14h30	Marion JAUD (Irstea – Clermont-Fd)	SLAM avec radar hyperfréquence en milieu extérieur pour des applications de robotique mobile et de cartographie environnementale.
15h00	Aurélien Plyer (ONERA – Toulouse)	Reconstruction en ligne d'environnement 3D pour les MAV
15h30	Mohamed Sahmoudi (ISAE – Toulouse)	Positionnement par Signaux GNSS en Environnement Contraint
16H00	Jouandeau Nicolas (Univ. Paris 8)	Spatialité, Temporalité et Incertitudes dans les outils de Localisation et de Perception
16H30	Table ronde	Discussion
17h30 - 18h00	**Collation**	