

# **Journées du GDR Robotique**

09-10 Novembre 2010  
CNRS, Campus G. Mégie, 3 Rue Michel Ange, Paris

## **Programme**

### **Mardi 09 Novembre**

#### **9h30 – Accueil**

**10h/10h30 – Introduction aux Journées ; Bilan général et projet de reconduction :**  
*Etienne Dombre (LIRMM) et Raja Chatila (LAAS)*

**10h30/11h30 – Conférence invitée d'ouverture :**  
*Martin Buehler (iRobot) : "iRobot's robots: from shape-shifting sci-fi blobs to commercial products"*

**11h30/12h30 – GT1 Robotique Médicale :**  
*Conférence d'Arianna Menciassi (Scuola Superiore Sant'Anna, Pise, CRIM Labs), "Future trends in surgical robotics"*

**12h30/13h – Club des partenaires :**  
*Bruno Patin (Dassault-Aviation)*

#### **13h/14h – Déjeuner à la cantine du CNRS**

**14h/15h20 – GT2 Véhicules Intelligents :**  
*Conférences de Pr Karsten Berns (The Robotics Research Lab., Universität Kaiserslautern), "Intelligent Control for off-road Vehicles"*

*et de Peter Vörsmann (Institute of Aerospace Systems, Technische Universität Braunschweig), "UAS design aspects for intelligent flight control, positioning, and attitude determination"*

**15h20/16h10 – GT3 Manipulation Multi-Echelle :**  
*Conférence de Christoph Borst (Institute of Robotics and Mechatronics, German Aerospace Center (DLR), Wessling), "Towards human like grasping and manipulation - Development of hands and manipulation skills at DLR"*

#### **16h10/16h30 – Pause Café**

**16h30/17h30 – GT5 Interactions :**  
*Conférence de Britta Wrede (Applied Informatics Group Technische Fakultät, Universität Bielefeld), "From autonomy to interaction - A pladoyer for a paradigm shift"*

**17h30/18h30 – Prix de thèse :** présentation orale par le lauréat  
*Samer Alfayad (LISV), "HYDROiD humanoid robot: actuation, kinematics' structure and control strategy"*

#### **18h30 – Cocktail**

#### **20h – Banquet**

## **Mercredi 10 Novembre**

### **9h – Début de la journée**

#### **9h/10h – Conférence invitée : Robotique Cognitive**

Conférence de *Michael Beetz (Computer Science Dpt., Dpt. of Informatics, Technische Universität München)*, "Cognition-enabled everyday manipulation"

#### **10h/11h – GT4 Méthodologies pour la Robotique :**

Conférence de *Herman Bruyninckx (EUropean RObotics research Network, Leuven)*, "Task specification, control and estimation with Orocos components"

### **11h/11h30 – Pause Café**

#### **11h30/12h15 – Conférence invitée : Robotique de Procédés**

Conférence de *Jean-Yves Benaïteau (CETIM)*, "Robots for sustainable and human friendly manufacturing in France"

#### **12h15/13h – GT6 Conception Innovante et Mécatronique :**

Conférence de *Arne Gerdes (Institut für Werkzeugmaschinen und Fertigungstechnik, Universität Braunschweig)*, "Investigations of a wood machining center with parallel kinematic and integrated workpiece handling"

### **13h/14h – Déjeuner à la cantine du CNRS**

#### **14h/14h30 – Conférence invitée : Robotique spatiale**

Conférence de *Luc Joudrier (European Space research and TEchnology Centre, Hollande)*, "Overview and future needs for space robotics at ESA"

#### **14h30/15h30 – Conférences invitées : Perception active**

Conférences de *Georges Debregeas (Laboratoire de Physique Statistique, ENS, Paris)*, "Robotic touch: Looking at a surface through a frictionnal joint"

et de *Angelika Peer (Institute of Automatic Control Engineering (LSR), Technische Universität München)*, "Haptic interaction in human-human and human-robot dyads"

### **15h30/16h – Pause Café**

#### **16h/16h40 – Conférence invitée : Perception active (suite et fin)**

Conférence de *Marc O. Ernst (Max Planck Institute for Biological Cybernetics, Tübingen)*, "Human multisensory perception: putting together the puzzle"

#### **16h40/17h40 – GT7 Robotique Humanoïde :**

Conférence de *Gordon Cheng (Professor and Chair of Cognitive Systems, Technische Universität München)*, "Complete humanoid systems"

**17h40/18h10** – Point sur le fonctionnement des plates-formes (*Michel de Mathelin*) et des actions européennes en direction de la robotique (*Olivier Da Costa, European Commission, Unit E5 - Cognitive Systems, Interaction and Robotics*)