

Des nouvelles têtes au GdR Robotique

Elles et ils ont réussi un concours de l'ESR
(CR, MCF, IR, autres?) après un parcours du
combattant (thèse + n) en 2024 (ou 2023)

Bravo à eux et elles !

Voici celles et ceux qui ont répondu à notre appel
tardif

Juliette Drupt



Maîtresse de Conférences
Université de Montpellier
IUT GEII Montpellier-Sète

LIRMM

Équipe Robotique
Sous-Marine

*Localisation et
cartographie pour la
robotique sous-
marine*

Esteban Restrepo



Chargé de Recherche

CNRS

IRISA

IRISA

Équipe Rainbow

*Efficient and Resilient
Interaction of Multi-
human/Multi-robot
Systems*

Anastasia Bolotnikova



Chargée de Recherche
CNRS
LAAS

LAAS
Équipe RIS

*Interaction tactile
homme-robot :
toucher social,
collaboration,
assistance physique*

José de Jesus Castillo Zamoria



Maître de Conférences
Université de Montpellier
IUT de Béziers

LIRMM

Équipe Robotique
Sous-Marine

*Génération et
optimisation de
trajectoires bio-
inspirées pour des
véhicules sous-marins
autonomes*

Joaquin Rodriguez



Maître de Conférences
Université de Bourgogne
Polytech Dijon
Campus Le Creusot

Laboratoire ImVia
Équipe ViBoT

*Intelligence artificielle
et de systèmes de
vision multimodale
embarqués pour la
robotique*

Clément Moreau



Chargé de Recherche
CNRS
LS2N

LS2N

Équipe CODEX et
REV

*Modélisation et
contrôle pour la
locomotion bio-
inspirée et
l'interaction fluide-
structure*

Halim Djerroud



Maître de Conférences
Université Paris-Saclay
(UVSQ)
LISV

LISV
Équipe RI

*SLAM en
environnement
intérieur en se basant
sur des caméras
fixes*

Arda Yigit



Chargé de Recherche

CNRS

LS2N

LS2N

Équipe ARMEN

*Nouvelle génération
de robots aériens
multistables
mécaniquement
adaptés à
l'environnement*

Oriane Dermay



Maîtresse de Conférences
Université de Lorraine
IUT Informatique

LCFC

*Prédiction, Analyse
et Modification du
Mouvement Humain
lors d'Interactions
Humain-Robot*

Maxime Escourrou



Maître de Conférences
Université Toulouse III –
Paul Sabatier

LAAS

*Perception multi-
capteurs sûre de
fonctionnement et
sobre pour le suivi
multi-cible en
robotique*

Freddy Romero Leiro



Maître de Conférences
SUPMICROTECH
Besançon

Institut femto-st
Département AS2M

*Micromanipulation,
étalonnage des
systèmes, mesure
des forces à l'échelle
nano et micro*

Lucia Bergantin



Maîtresse de Conférences

IMT Atlantique

Brest

Lab-STICC

Équipe RAMBO

*Vision par ordinateur
pour la navigation
robotique*

- Tu n'es pas dans la liste ?
 - ⇒ Fais-toi connaître !
- Ta/ton collègue n'est pas dans la liste ?
 - ⇒ Dis-lui de nous contacter !
- Tu as été recruté.e en 2004 ou 2014 ?
 - ⇒ Veux-tu accompagner cette promo ?

Bienvenue à vous !

Faites de la belle
Science robotique !