

# Guide des Publications en Robotique

## Version Juillet 2023

Ce document est issu d'un groupe de travail du GdR Robotique (la liste des intervenants est donnée en annexe). Son objectif est de fournir des **recommandations** pour le choix des supports de publication en robotique. Il actualise la version 2015 de ce guide<sup>1</sup>. La version 2023 a été validée par le CS du GdR lors de sa réunion du 15/3/2023.

## 1 Introduction

Toutes les analyses portant sur les indicateurs bibliométriques (taux de citation, h-index, etc.) sont à peu près unanimes sur leurs limites et l'origine de ces limites. A cet égard, on peut consulter<sup>2</sup> le document d'analyse 2007 et celui de 2020 de la commission d'évaluation de l'INRIA.

Plusieurs commentaires qui reviennent souvent dans les critiques sont que ces indicateurs :

- ne peuvent être utilisés pour comparer des domaines scientifiques différents ;
- sont compilés avec des outils logiciels (ISI Web of Science (WoS), Scopus, Harzing, Google Scholar, ...) encore imparfaits et biaisés: pour l'ingénierie, la couverture de WoS est de seulement 40% en moyenne et elle est beaucoup plus faible pour la robotique ;
- sont souvent contradictoires (par exemple une étude montrant qu'il n'y a pas de corrélation entre facteur d'impact et taux de sélectivité des journaux a été mentionnée);
- pénalisent les domaines émergents et les jeunes acteurs de la recherche ;
- ne doivent pas se substituer aux avis de personnes expertes, compétentes et indépendantes, qui sont les plus à même de pouvoir évaluer la qualité d'un travail scientifique.

Ces commentaires se retrouvent dans la déclaration dédiée à l'amélioration des méthodes d'évaluation des résultats de la recherche scientifique appelée Declaration on Research Assessment (DORA), déclaration qui a été signée par de nombreuses institutions.

A défaut de disposer de métriques fiables et/ou significatives, l'idée suivie par le GT a été d'examiner plutôt la pertinence des supports en termes d'écho scientifique et de dissémination, ceci en fonction des thématiques abordées. Pour cela un groupe de travail constitué d'un large panel de personnes expertes dans diverses thématiques a élaboré consensuellement des listes de **supports recommandés pour la publication** selon la qualité, la notoriété et la vocation de présenter des travaux du plus haut niveau scientifique des supports mais aussi selon les thématiques qu'ils abordent usuellement. Cette qualification de supports recommandés ne dit donc rien sur la qualité individuelle des publications des supports.

Nous avons aussi voulu dissocier les revues "génériques" ou "cœur de métier" de la robotique, des revues liées à son caractère interdisciplinaire (composants, algorithmes ou logiciels pour la robotique, applications,..) mais aussi procéder à une répartition par domaines.

Il est également avéré que la communauté robotique française participe très activement aux conférences internationales de Robotique avec comité de lecture. Certaines de ces conférences sont très sélectives (ce qui n'est pas un gage absolu de qualité), avec des taux d'acceptation voisins de ceux des très bonnes revues internationales. L'impact des publications y est donc souvent proche des articles de revue internationale, le choix de ce média s'expliquant par des délais plus courts de relecture et par le fait que la présence à ces événements est devenue quasiment incontournable. Une démarche analogue est donc proposée pour les conférences internationales.

L'objectif de ce document est de fournir aux acteurs de la recherche, et peut être tout particulièrement aux plus jeunes, un guide pour les aider dans leur démarche de publication, en indiquant les revues et conférences stratégiquement les plus pertinentes en termes d'écho scientifique et de dissémination. Cet outil issu de la "communauté robotique", et donc des personnes concernées, représente une "vérité de terrain" beaucoup plus objective et significative que celle qui repose simplement sur des indicateurs bibliométriques.

Les tableaux ci-après **ne sont pas des classements des journaux et conférences** qui pourraient être détournés pour estimer la qualité du travail d'une personne, d'un laboratoire ou d'une institution par un simple comptage, fût-t'il algorithmique. Une publication dans l'un des supports mentionnés est uniquement un signe

<sup>1</sup>la version 2015 a été validée par le CS du GdR lors de sa réunion du 21/10/2015

<sup>2</sup>un texte souligné indique une référence web

positif qui assure une bonne stratégie de dissémination mais pas forcément un gage absolu de qualité: nous réaffirmons solennellement ici que la manière la plus objective d'évaluer la qualité d'un travail est sa lecture par des personnes expertes, compétentes et indépendantes.

Les rédacteurs de ce guide sont bien conscients de ses limites en raison d'une part de l'évolution rapide des modes de publication et, d'autre part, d'un certain arbitraire même s'il a été réalisé par un groupe représentatif de la communauté issu d'institutions et de domaines très divers.

## 2 Méthodologie

Le présent document propose plusieurs listes de publications en revues internationales à comité de lecture et en conférences internationales avec comité de lecture que la communauté française en robotique reconnaît comme **significatives** et dans lesquels sont publiés des résultats importants pour la robotique. Certes, ces listes peuvent parfois présenter une certaine corrélation avec des facteurs d'impact élevés domaine par domaine, mais elles n'ont pas été établies à partir de ce critère car **nous avons préféré procéder par consultation d'un panel de membres du GdR Robotique**. Ces listes ont ainsi pour but d'éclairer chaque acteur de la recherche dans la définition de sa stratégie de publication. Le GT a volontairement choisi de limiter la taille des listes, parfois au prix d'un choix majoritaire mais non unanime au sein du GT : l'absence d'un support dans un domaine spécifique n'est donc pas un signe négatif mais nous encourageons les auteurs à consulter leurs collègues ou les GT thématiques du GDR en cas de doute.

Compte tenu des spécificités de l'approche "système" de la robotique, il est nécessaire de considérer les publications décrivant des travaux relatifs à des aspects purement systèmes robotiques, celles se concentrant sur des aspects composants ou algorithmes en relation avec les disciplines connexes de la robotique<sup>3</sup>, et celles associant la robotique à des domaines spécialisés<sup>4</sup>. Aucune hiérarchie n'est à faire entre ces trois points de vue pour lesquels il existe des revues et des conférences de qualité. La **répartition** présentée ici est uniquement fondée sur **les recommandations consensuelles d'un groupe de personnes expertes et la vocation** des publications au sens défini préalablement. Par contre, il est important de distinguer trois classes de publications (robotique et systèmes, disciplines connexes, spécialisations). Deux listes de revues sont proposées par classe

- les revues internationales à comité de lecture (RICL) très recommandées
- les RICL recommandées

Cela dit, la robotique a multiplié ses domaines d'intervention. Il en résulte la publication d'articles dans des journaux et conférences de domaines très variés (incluant par exemple le domaine des SHS). Il est évidemment impossible de traiter l'ensemble de ces supports. Nous avons noté aussi des évolutions sur les types de publications comme, par exemple, la publication de logiciels, les contextes expérimentaux, les bases de données de résultats, la dissémination/vulgarisation, . . . . Cependant ce mouvement est encore trop émergent pour dégager les supports ou les formes de publication du futur. Ce guide est aussi l'occasion de rappeler que si l'édition numérique permet un accès plus rapide à l'information (et de participer en partie à la détection de tentative de plagiat, qui devient un souci réel dans la communauté scientifique), elle reste encore loin de couvrir l'ensemble des publications et travaux en robotique (par exemple les livres). Il faut noter que des travaux récents de recherche en robotique ont donné lieu à des publications dans les revues généralistes **à forte diffusion** comme par exemple Nature, Science et PNAS. Ces signes sont encourageants, notamment pour les jeunes acteurs de la robotique qui ne devraient pas se limiter aux seules revues spécialisées.

**Le GT a décidé de ne pas inclure dans les listes les revues avec APC (Article Processing Charge), suivant en cela les recommandations fermes d'institutions comme le CNRS ou l'INRIA.** En ce qui concerne les conférences, plusieurs données ont été considérées :

- le taux d'acceptation égal au rapport du nombre de papiers acceptés sur le nombre de papiers soumis : plus le taux est faible, plus la conférence peut être considérée comme sélective, ce qui peut conduire à une recommandation sans que ce soit un critère absolu de qualité ;
- l'audience, mais cette donnée ne peut être exploitée si elle n'est pas associée à la couverture thématique : une conférence généraliste comme ICRA ou IROS attire de l'ordre de 5000 personnes, c'est-à-dire 20 à 100 fois plus qu'une conférence mono-thématique ;

<sup>3</sup>Automatique, IA, Vision artificielle, Mécanique, Mécatronique, etc.

<sup>4</sup>Robotique médicale, Véhicules autonomes, Robotique de service, Robotique agricole, Micro/nano robotique, etc.

- le format de la conférence (qui détermine aussi l’audience) : nombre de sessions en parallèle, durée des exposés ;
- sa notoriété, qui est certes un critère subjectif, et qui se construit entre autres sur la renommée scientifique des membres du comité de programme, sur la qualité du processus de sélection mais aussi sur le fait que même si la sélectivité est faible c’est dans la conférence que sont présentés régulièrement des travaux à fort impact du domaine ;
- le processus de sélection : sur article complet avec une ou plusieurs relectures ou sur résumé. On notera aussi l’existence de certaines conférences sur invitation uniquement ;
- la qualité des actes : certaines conférences ont des processus d’évaluation proches de ceux mis en œuvre dans les revues et sélectionnent les meilleurs articles pour éditer ensuite un numéro spécial de revue ;
- le parrainage d’une société savante : les conférences parrainées par certaines sociétés savantes comme IEEE, IFAC ou ACM, respectent habituellement un minimum de critères de qualité.

Nous avons ainsi été amenés à établir une liste de conférences internationales avec comité de lecture (CICL) selon le même format que les RICL. Ces CICL correspondent à des conférences très recommandées, avec sélection par un comité de lecture sur article complet uniquement après une ou plusieurs relectures. Elles constituent en quelque sorte des événements incontournables qui rythment la vie scientifique de l’ensemble de la communauté. Ne figurent pas dans cette première liste les conférences de bonne tenue mais avec des communications de qualité très inégale, les workshops de communautés très limitées qui ne peuvent donc pas être très sélectives alors que c’est là que sont présentés les travaux à fort impact, les conférences qui sont trop récentes pour qu’une opinion consensuelle de la communauté puisse émerger, celles avec acceptation sur résumé, etc. Pourtant, certaines de ces manifestations, souvent biannuelles, sont de qualité. Elles sont la preuve de la vitalité d’une thématique souvent bien ciblée et peuvent produire d’excellentes publications. Elles sont donc mentionnées dans une **liste spéciale** de manifestations internationales avec comité de lecture. Enfin, il faut noter que certaines conférences comme, par exemple, IASTED ou WSEAS, sont considérées comme manquant du sérieux légitimement attendu d’un événement scientifique et qu’y participer est jugé comme un manque de discernement. Ces listes devront naturellement être mises à jour régulièrement en fonction des évolutions de la discipline.

Il convient aussi de vérifier si l’éditeur de votre support n’est pas prédateur<sup>5</sup> ainsi que sa politique par rapport à la diffusion en accès libre par exemple pour mettre une version (laquelle?) de votre papier sur votre page web (avec un embargo et de quelle durée ?). Le sujet de l’accès libre est complexe mais le site [Sherpa Romeo](#) vous permettra d’obtenir des informations complètes sur un éditeur ou un journal particulier.

---

<sup>5</sup>Une liste des journaux prédateurs est disponible [ici](#)

# Revue en Robotique

RICL très recommandées<sup>6</sup>

Robotique et systèmes	Disciplines connexes	Spécialisation
<ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Trans. on Robotics</li> <li>• Int. J. Robotics Research</li> <li>• Science Robotics</li> </ul> <hr/> <p><b>Revue généralistes en relation avec la robotique</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• groupe Nature hors APC</li> </ul>	<p><b>Automatique</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Trans. on Automatic Control</li> <li>• Automatica</li> <li>• IEEE Trans. Control Systems Technology</li> <li>• Control Engineering Practice</li> </ul> <p><b>Traitement du signal</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Trans. on Signal Processing</li> </ul> <p><b>Vision</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Trans. Pattern Analysis &amp; Machine Intelligence (PAMI)</li> <li>• Int J. Computer Vision (IJCV)</li> </ul> <p><b>Mécanique</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• ASME Journal of Mechanisms and Robotics</li> <li>• ASME Journal of Mechanical Design</li> <li>• European J. of Mechanics A - Solids</li> <li>• Mechanism and Machine Theory</li> </ul> <p><b>Matériaux, capteurs et structures</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• J. Intelligent Material Syst. &amp; Structures</li> </ul> <p><b>Mécatronique</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• J. Micromechanics and Microengineering</li> <li>• IEEE/ASME Trans. on Mechatronics</li> </ul> <p><b>Intelligence artificielle</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Artificial Intelligence</li> <li>• J. of Artificial Intelligence Research</li> <li>• J. of Autonomous Agents and Multi- Agent Systems</li> </ul> <p><b>Informatique graphique</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• ACM Trans. Graphics</li> <li>• IEEE Trans. Visualization &amp; Computer Graphics</li> </ul>	<p><b>Médical</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Med Image Analysis (MedIA)</li> <li>• IEEE Trans. Medical Imaging,</li> <li>• IEEE Trans. Biomedical Eng.</li> <li>• IEEE Trans. on Neural Systems and Rehabilitation Engineering</li> </ul> <p><b>Bio-inspiration</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Bioinspiration and Biomimetics</li> <li>• Proceedings of the Royal Society Interface</li> </ul> <p><b>Transport</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Trans. on Intelligent Vehicles</li> </ul> <p><b>Micro et nano techno.</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Trans. on Nanotechnology</li> <li>• Advanced materials</li> </ul> <p><b>Robotique sociale et d'interaction</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Int. Journal of Social Robotics</li> </ul> <p><b>Haptique</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Trans. on Haptics</li> </ul> <p><b>Robotique souple</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Soft robotics</li> </ul>

<sup>6</sup>Nous rappelons que **les listes présentées ici ne constituent pas un classement** mais des recommandations de supports reposant sur les avis d'un groupe de personnes expertes et leur vocation à présenter des travaux du plus haut niveau scientifique. La lecture des Sections 1 et 2 de ce document est indispensable avant toute exploitation de ces listes.

## RICL recommandées<sup>7</sup>

Robotique et systèmes	Disciplines connexes	Spécialisation
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Autonomous Robots</li> <li>• Robotics and Autonomous Systems</li> <li>• IEEE Trans. On Cybernetics</li> <li>• IEEE RA-L</li> </ul>	<p><b>Automatique</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Int. J. of Control</li> <li>• AIAA J Guidance, Control, Dyn.</li> <li>• ASME J. of Dynamic Systems &amp; Control</li> <li>• IEEE Trans on Aerospace Electronic Systems</li> </ul> <p><b>Automatisation et production</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Trans on Automation Science and Engineering</li> </ul> <p><b>Vision</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Computer Vision and Image Understanding</li> <li>• Image and Vision Computing</li> <li>• Machine Vision and Applications</li> <li>• Pattern Recognition</li> </ul> <p><b>Mécanique</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Robotics &amp; Computer Integrated Manufacturing</li> <li>• J. Multibody System Dynamics</li> <li>• Robotica</li> </ul> <p><b>Matériaux, capteurs et structures</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Sensors and Actuators A-Physical</li> <li>• IEEE Sensors Journal</li> </ul> <p><b>Mécatronique</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Mechatronics</li> </ul> <p><b>Intelligence artificielle</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Trans. Neural Network</li> <li>• IEEE Trans. Evolutionary Computation</li> <li>• Swarm Intelligence</li> <li>• IEEE Trans on Cognitive Developmental Syst.</li> </ul> <p><b>Neurosciences computationnelles</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Biological Cybernetics</li> <li>• IEEE Trans. On Cognitive Develop. Syst. (TCDS)</li> <li>• J. of Computational Neuroscience</li> </ul>	<p><b>Médical</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Artificial Organs</li> <li>• Int. J. Med. Rob. &amp; Computed Assisted Surgery</li> <li>• Int. J. Computer Radiology Assisted Radiology &amp; Surgery</li> </ul> <p><b>Biomécanique</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• J. of Biomechanics</li> <li>• J. of Applied Biomechanics</li> <li>• Computer Methods in Biomechanics &amp; Biomed. Eng.</li> </ul> <p><b>Humanoïdes</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Int. J. Humanoid Robotics</li> </ul> <p><b>Transport</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Trans. on Intelligent Transportation Systems</li> <li>• IEEE Trans. on Vehicular Technology</li> <li>• J. Transportation Research - Part C: Emerging Technologies</li> </ul> <p><b>Robotique sociale et d'interaction</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Trans. Human-Machine Systems</li> </ul> <p><b>Robotique marine</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Journal of Oceanic Engineering</li> <li>• Ocean Engineering</li> </ul>

<sup>7</sup>Nous rappelons que **les listes présentées ici ne constituent pas un classement** mais des recommandations de supports reposant sur leur vocation à présenter des travaux du plus haut niveau scientifique. La lecture des Sections 1 et 2 de ce document est indispensable avant toute exploitation de ces listes.

# Conférences en Robotique

## Conférences très recommandées <sup>8</sup>

Robotique et systèmes	Disciplines connexes	Spécialisation
<ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE ICRA</li> <li>• IEEE IROS</li> <li>• Robotics Science &amp; Systems (RSS)</li> </ul>	<p><b><u>Vision</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Int. Conf. Computer Vision (ICCV)</li> <li>• European Conf. Computer Vision (ECCV)</li> <li>• Vision &amp; Pattern Recognition Conf. (CVPR)</li> <li>• Int. Conf. on 3D Vision (3DV)</li> </ul> <p><b><u>Informatique graphique</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• SIGGRAPH</li> <li>• Eurographics</li> </ul> <p><b><u>Automatique</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Conf. Decision &amp; Control (CDC)</li> </ul> <p><b><u>Interface homme-machine</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• ACM Conf. Human-Computer Interaction (HCI)</li> </ul> <p><b><u>Intelligence artificielle</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Int. Joint Conf. on AI, Eur. Conf. on AI (IJCAI-ECAI)</li> <li>• AAAI Conf. on AI</li> <li>• Conf. on Neural Information Processing Systems (NeurIPS)</li> <li>• Conference on Robot Learning (CORL)</li> </ul> <p><b><u>Traitement du signal</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Int. Conf. Acoustics Speech And Signal Processing (ICASSP)</li> <li>• Int. Conf. on Information Fusion</li> </ul>	<p><b><u>Médical</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Int. Conf. Medical Image Computing and Computer-Assisted Intervention (MICCAI)</li> </ul> <p><b><u>Robotique Humanoïde</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• IEEE Humanoids</li> </ul> <p><b><u>Robotique sociale et d'interaction</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Human-Robot Interaction (HRI)</li> </ul> <p><b><u>Haptique</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• World Haptics/EuroHaptics</li> <li>• IEEE Haptics Symposium</li> </ul>

<sup>8</sup>Nous rappelons que **les listes présentées ici ne constituent pas un classement** des conférences mais des recommandations de supports reposant sur les avis d'un groupe de personnes expertes et leur vocation à présenter des travaux du plus haut niveau scientifique. La lecture des Sections 1 et 2 de ce document est indispensable avant toute exploitation de ces listes.

## Liste spéciale <sup>9</sup>

Dans cette liste figurent des conférences, quasiment incontournables, pas forcément très sélectives, dans lesquelles on peut trouver des papiers de très bonne qualité, sans que forcément la présence robotique y soit très forte.

Acronyme	Titre	Fréquence	Track	Domaine
AAMAS	Int. Conf. on Autonomous Agents and Multiagent Systems	Annuel		Intelligence Artificielle
ACC	American Control Conf	Annuel		Automatique
AIM	IEEE/ASME Advanced Intelligent Mechatronic	Annuel		Mécatronique
ARK	Int. Symp. of Advances in Robot Kinematics	Biennal	ST	Mécanique/robotique
BMVC	British Machine Vision Conference	Annuel		Vision et image
BioRob	IEEE Biomedical Robotics & Biomechatronics	Annuel		Robotique
CAMS	IFAC Conference on Control Applications in Marine Systems, Robotics, and Vehicles	Annuel		
CASE	Conf. Automation Science and Engineering	Annuel		Automation et production
ECC	European Control Conf	Biennal		Automatique
EMBC	IEEE Engineering in Medicine & Biology Conf.	Annuel		Robotique Médicale
FSR	Int. Conf. on Field and Service Robotics	Biennal		Robotique et systèmes
IAV	IFAC Intelligent Autonomous Vehicles Symp.	Triennal		Transport
ICAPS	Int. Conf. on Automated Planning	Annuel		Intelligence Artificielle
ICAR	Int. Conf. on Advanced Robotics	Annuel		Robotique et systèmes
ICARCV	Int. Conf. on Control, Automation, Robotics and Vision	Biennal		Robotique et systèmes
ICDL-EPIROB	IEEE Conf. On Developmental Learning and Epigenetic Robotics	Annuel		Robotique Cognitive
IJCNN	Int. Joint Conf. on Neural Networks	Annuel		Intelligence Artificielle
ICORR	International Conference on Rehabilitation Robotics	Annuel		Rééducation
ICUAS	International Conference on Unmanned Aircraft Systems	Annuel		Robotique aérienne
ICVR	International Conference on Virtual Rehabilitation	Biennal		Rééducation
IFAC WC	Int. Federation on Automatic Control World Congress	Triennal		Automatique
IFTToMM	Int. Federation for the Promotion of Mechanism and Machine Science World Congress	Quadriennal		Mécanique
IPCAI	Information Processing in Computer Assisted Intervention	Annuel	ST	Robotique médicale
ISCSR	International Conference on Social Robotics	Annuel		Robotique sociale
ISER	Int. Symp. Experimental Robotics	Biennal	ST	Robotique et systèmes
ISMAR	Int. Symp. on Mixed and Augmented Reality	Annuel		Vision et robotique
ISRR	Int. Symp. Robotic Research	Biennal	ST, invitation, soumission	Robotique
ITSC	Int. Conf. on Intelligent Transportation Systems	Annuel		Transport
LM	Living machines	Annuel		Robotique bio-inspiré
MR	ASME Mechanisms and Robotics	Annuel		Mécanique
RobotSoft	IEEE RobotSoft	Annuel		Soft robot
ROMAN	International Symposium on Robot and Human Interactive Communication	Annuel		Robotique Interactive
RoManSy	CISM-IFTToMM Symp. on Robot Design, Dynamics & Control	Biennal	ST	Robotique et systèmes
Sensors	IEEE Conf on Sensors	Annuel		Capteurs
UAI	Conference on Uncertainty in Artificial Intelligence	Annuel		Intelligence Artificielle
WAFR	Int. Workshop on the Algorithmic Foundations of Robotics	Biennal		Robotique

<sup>9</sup>Nous rappelons que **les listes présentées ici ne constituent pas un classement** des conférences mais des recommandations de supports reposant sur les avis d'un groupe de personnes expertes et leur vocation à présenter des travaux du plus haut niveau scientifique. La lecture des Sections 1 et 2 de ce document est indispensable avant toute exploitation de ces listes.

### 3 Recommandations

Il est recommandé aux acteurs de la recherche de classer clairement leurs publications. Il est indispensable de ne pas assimiler à une publication dans une revue, une publication d'une conférence dont les actes sont publiés dans une revue. Les numéros spéciaux thématiques de revues doivent également apparaître explicitement<sup>10</sup>. Il convient par ailleurs de séparer les publications dans les conférences avec sélection sur papier long de celles qui sont présentées dans des conférences qui sélectionnent leurs papiers sur la base de résumés qui sont rares dans notre communauté. Les communications dans des conférences sans actes ou sans publication lorsque la conférence est invitée doivent également apparaître dans une catégorie à part. Il est également intéressant de distinguer les présentations orales des posters pour les conférences qui ont un nombre limité de présentations orales. Il est recommandé aux évaluateurs de prendre en compte avec tout le sérieux qui s'impose l'édition de livres ou la participation à des livres lorsque ce sont des ouvrages collectifs construits (qui ne sont pas un assemblage de papiers individuels).

---

<sup>10</sup>le GT a aussi identifié une pratique douteuse de certains journaux à APC qui sollicite des acteurs de la recherche en milieu de carrière, leur proposant d'être Guest Editor d'un numéro spécial tout en "glissant" sur le fait que les auteurs auront à payer des APC

## Liste des intervenants

Sont intervenus dans le groupe de travail <sup>11</sup>:

Guillaume Allibert, Vincent Bonnet, Philippe Bonnifait, Stéphane Caro, Pedro Castillo-Garcia, Raja Chatilla, François Chaumette, Andrea Cherubini, Cédric Clevy, Vincent Creuze, Isabelle Fantoni, Philippe Fraise, Jean-Pierre Gazeau, Serena Ivaldi, Nathanaël Jarrassé, Christian Laugier, Charles Lesire-Cabaniols, Philippe Lutz, Jean-Pierre Merlet (rapporteur), Ghiles Mostafaoui, Guillaume Morel, El Mustapha Mouaddib, Pierre Renaud, Philippe Souères, Jocelyne Troccaz, Stéphane Viollet, Pierre-Brice Wieber, Christian Wolf.

---

<sup>11</sup>sauf oubli malencontreux du rédacteur au vu de la quantité d'échanges