

## PROGRAMME

Journée « Les prothèses actives de main »

GT1 « Robotique médicale - GT3 « Préhension et Manipulation multi-échelle »

GDR STIC Santé

25 novembre 2011

Lieu : Université Pierre et Marie Curie – Paris

Lieu : Université Pierre & Marie Curie (métro : Jussieu) – Tour 65 - 3<sup>ème</sup> étage - Couloir 65/66 – salle 304.

### Organisateurs :

Marc ARSICAULT - PPRIME - [marc.arsicault@univ-poitiers.fr](mailto:marc.arsicault@univ-poitiers.fr)  
Bernard BAYLE - LSIIT - [bernard.bayle@unistra.fr](mailto:bernard.bayle@unistra.fr)  
Philippe POIGNET - LIRMM - [philippe.poignet@lirmm.fr](mailto:philippe.poignet@lirmm.fr)  
Taneguy REDARCE - INSA Lyon - [tanneguy.redarce@insa-lyon.fr](mailto:tanneguy.redarce@insa-lyon.fr)

L'ordre de passage, les titres et la durée des exposés sont donnés à titre indicatif et peuvent évoluer.

### 9h30 : Accueil des participants à cette journée

10h00 – Ouverture de la journée – Marc ARSICAULT- Bernard BAYLE – Philippe POIGNET – Taneguy REDARCE  
10h15 – « Imitation du geste naturel de préhension », Véronique PERDEREAU – ISIR - CNRS UMR 7222 – Université Pierre et Marie Curie - Paris VI.  
11h05 – « Présentation des activités en préhension et manipulation dextre développées au sein de l'axe RoBioSS », Marc ARSICAULT – Institut P' – CNRS UPR 3346 SP2MI – département GMSC – Université Poitiers – ENSMA.

12h00 Pause Repas

14h00 – « Interface Cerveau Machine : Décodage asynchrone de signaux de position et des EMGs de mouvements de prise de précision à partir de l'activité des neurones du cortex moteur chez le singe. Application au contrôle robotique. », Selim ESKIIZMIRLILER – CEsEM - CNRS UMR 8194 – Université Paris Descartes Paris VI.  
14h50 – "Evolutions des prothèses myoélectriques. Concilier les besoins du patient avec les possibilités actuelles de la robotique", Guillaume BONIFAS – CPO/ Market Manager – Otto Bock France SNC – Les Ulis  
15h40 Discussions et conclusions de la journée.