

**Participants journée "État des lieux en robotique sous-marine"
5 Avril 2012, IFREMER**

Nom	Affiliation	email
Andrew Comport	I3S	comport@i3s.unice.fr
Aurélien Plyer	ONERA	aurelien.plyer@gmail.com
Bruno Berberian	ONERA	Bruno.Berberian@onera.fr
Cedric Anthierens	SUPMECA Toulon	cedric.anthierens@supmeca.fr
Cedric Siegenthaler	ETHZ	cedricsi@student.ethz.ch
Cyrille Vuilmet	DGA	cyrille.vuilmet@dga.defense.gouv.fr
Daniel Simon	INRIA	Daniel.Simon@inria.fr
David Andreu	LIRMM	andreu@lirmm.fr
Eva Crück	DGA	eva.cruck@dga.defense.gouv.fr
Felix Ingrand	LAAS	felix@laas.fr
Frédéric Boyer	I'IRCCyN	frederic.boyer@mines-nantes.fr
Frédéric Plumet	ISIR	plumet@isir.upmc.fr
Guillaume Allibert	I3S	Guillaume.Allibert@unice.fr
Jan Opderbecke	IFREMER	Jan.Opderbecke@ifremer.fr
Jao Rendas	I3S	rendas@i3s.unice.fr
Jean Triboulet	LIRMM	triboulet@lirmm.fr
Karim Bernardet	DT-INSU	karim.bernardet@dt.insu.cnrs.fr
Laurent Beguery	DT-INSU	laurent.beguery@dt.insu.cnrs.fr
laurent Mortier	ENSTA-Paristech	mortier@locean-ipsl.upmc.fr
Lionel Lapierre	LIRMM	lapierre@lirmm.fr
Lorenzo Brignone	IFREMER	Lorenzo.Brignone@ifremer.fr
Luc Jaulin	ENSTA	luc.jaulin@ensta-bretagne.fr
Magali Barbier	ONERA	Magali.Barbier@onera.fr
Mathieu Porez	I'IRCCyN	mathieu.porez@mines-nantes.fr
Minh-Duc Hua	ISIR	hua@isir.upmc.fr
Olivier Chocron	ENIB	chocron@enib.fr
Patrick Rives	INRIA	Patrick.Rives@inria.fr
Philippe Bidaud	ISIR	Philippe.Bidaud@isir.upmc.fr
Rigaud Vincent	IFREMER	Vincent.Rigaud@ifremer.fr
Simon Lacroix	LAAS	Simon.Lacroix@laas.fr
Tarek Hamel	I3S	thamel@i3s.unice.fr
Vincent Creuze	LIRMM	Vincent.Creuze@lirmm.fr
Yves Briere	ISAE	yves.briere@isae.fr

Programme journée "État des lieux en robotique sous-marine" du 5 Avril 2012, IFREMER

9:00 AM	Vincent Rigaud	Introduction, présentation générale	0h 15m
9:15 AM	Eva Cruck et Cyrille Vuilmet	RoadMap DGA	0h 30m
9:45 AM	Vincent, Jan	RoadMap IFREMER	0h 30m
10:15 AM	ISAE (Yves Briere)	Les robots-voiliers (dont historique).	0h 20m
10:35 AM	ISIR (Frederic Plumet)	Navigation réactive de voilier autonome : projet Asarome	0h 15m
10:50 AM	ENSTA (Luc Jaulin)	Collaboration avec Ifremer Brest sur les robots voiliers	0h 15m
11:05 AM		Pause	0h 15m
11:20 AM	LIRM (Lionel Lapierre, David Andreu)	Robotique d'Exploration de l'Environnement Aquatique (REEA)	0h 15m
11:35 AM	LAAS (Simon Lacroix, Felix Ingrand)	Architecture logicielle et coopération multi AUV.	0h 15m
11:50 AM	ONERA (Magali Barbier)	Décision embarquée : du monodrone au mult drone	0h 15m
12:05 PM	ETH Zürich (Cedric Siegenthaler)	Swimming and Sailing at ETH Zürich	0h 15m
12:20 PM	IRCCyN (Frederic Boyer)	Robotique sous-marine bio-inspirée	0h 15m
12:35 PM		Déjeunert	1h 15m
1:50 PM	INRIA/GIPSA (Daniel Simon)	Commande collaborative dans une flotille d'AUVs)	0h 15m
2:05 PM	I3S (Guillaume Allibert, Tarek Hamel)	Commande référencée capteurs de sous marins sous actionnés	0h 15m
2:20 PM	ENIB (Olivier Chocron)	Propulsion magnéto-couplée reconfigurable pour AUV agile	0h 10m
2:30 PM	DT-INSU (Laurent Beguery)	Gliders	0h 15m
2:45 PM	IFREMER	Gliders, flotille, engins hybrides	0h 30m
3:15 PM		Pause	0h 15m
3:30 PM		Table ronde	1h 0m
4:30 PM		Coopérations internationales	0h 30m
5:00 PM	Fin		