Mercredi 5 octobre

9h-10h30 **Session Robots à pattes et humanoïdes**
Animateur : S. Zeghloul

G. Abba : Éléments de conception et de dimensionnement des robots à pattes
P.-B. Wieber, P. Blazevic: Recherche en robotique humanoïde
C. Chevallereau : Quelques outils pour la commande des robots à pattes

11h-12h30 **Session Coopération multi robots**
Animateur : P. Martinet

P. Fraisse, A. Gil, R. Zapata, W. Perruquetti T. Divoux : Stratégie de commande décentralisée d'une flottille de robots mobiles terrestres téléopérés
A.-I. Mouaddib : Modèles de décision de groupe pour la coordination et le contrôle d'un système multi-robots
R. Alami : Coopération multi-robots: architectures et paradigmes

14h30-16h30 **Session Vision et perception**
Animateur : P. Rives

E. Malis, E. Marchand : Méthodes robustes d'estimation pour la vision robotique
E.M. Mouaddib : La vision omnidirectionnelle
C. Giovannangelli, P. Gaussier, J.P. Banquet : De la modélisation des cellules de lieux à la navigation autonome
I. Bloch : Fusion d'informations numériques : panorama méthodologique

17h-18h45 **Session Outils mathématiques**
Animateur : P. Bidaud

J.-C. Faugère, F. Rouillier : Outils de calcul formel performants pour la résolution de certains problèmes en robotique
F. Boyer : Géométrie et dynamique en robotique
G. Allaire, F. de Gournay, F. Jouve : Optimisation de forme de micro-mécanismes compliants par la méthode des courbes de niveau

Jeudi 6 octobre

8h30-10h **Session Robotique médicale**
Animateur : E. Dombre

P. Poignet, G. Poisson : La conception de robots pour l'assistance aux gestes médicaux et chirurgicaux
G. Morel, J. Gangloff : Commande référencée capteurs en robotique médicale et chirurgicale

10h30-12h30 **Session Robotique pour le handicap**
Animateur : E. Colle

D. Guiraud : Outils théoriques de l'automatique au service de la modélisation et de la commande du système sensori-moteur humain
A. Pruski : Architecture symbiotique du VAHM. Une adaptation de la commande à l'utilisateur de fauteuil automatisé
P. Hoppenot, Y. Rybarczyk : Conception biomimétique d'un système de télé opération dans l'optique d'une Coopération Homme Machine
L. Afilal, S. Moughamir, N. Manamanni : Méthodologie de conception de machines d'entraînement d'évaluation et de rééducation musculaire

14h-15h30 **Session Robots volants**
Animateur : C. Samson

S. Lacroix : Ballons dirigeables autonomes
R. Lozano, P. Castillo, S. Salazar, D. Lara : Stabilisation de véhicules aériens à décollage vertical : théorie et application
T. Hamel, P. Soueres : Modélisation, estimation et contrôle des drones à voilures tournantes : un aperçu des projets de recherche français

15h30-16h30 **Table ronde**

17h-18h30 **Session Vidéos**

22h30 **Jean-Marc Derouen, Gwenael Kerleo** : Chemins de femmes

Vendredi 7 octobre

9h-10h30 **Session Automatique pour la robotique**
Animateur : W. Khalil

S-I. Niculescu : Effets des retards sur la stabilité des systèmes de télé opération
P. Morin, C. Samson : Stabilisation de trajectoires pour des véhicules non holonomes ou sous actionnés
R. Ortega, A. Astolfi, J.A. Acosta, A. Mahindrakar : Stabilisation d'une classe de systèmes mécaniques sous actionnés par assignation de l'interconnexion et l'amortissement

11h-11h30 **Session Outils informatiques**
Animateur : F. Ingrand

L. Nana : Architectures logicielles pour la robotique

11h30-12h30 **Session Posters**

14h-16h **Session Automatique pour l'automobile**
Animateur : D. Meizel

M. Basset, **B. Zami, G. Gissinger, P. Baggio** : Problématique de l'identification de la liaison véhicule-sol
N.K. M'Sirdi, M. Ouladsine, H. Noura : Observateurs robustes, estimation des entrées inconnues et diagnostic pour les véhicules
S. Mammar, P. Martinet, S. Glaser, M. Netto, L. Nouvelière, B. Thuilot : Méthodes de l'automatique pour l'assistance et l'automatisation de la conduite automobile
X. Moreau, P. Serrier, A. Oustaloup : La dérivation non entière en isolation vibratoire : application au contrôle global de la suspension de véhicule