

## Programme de la Journée des Jeunes Chercheurs en Robotique 2011 (JJCR2011)

Heure	Activité
08h00-09h00	Accueil/Petit-déjeuner (café, viennoiseries)
09h00-09h30	<i>Introduction de la JJCR ; la robotique et le déroulement de la journée</i> Coralie Germain (IRCCyN)
<b>Session Présentations : Robotique Parallèle</b>	
09h30-10h00	<i>IRSBot-2 : Un Nouveau Robot Parallèle Spatial 2T.</i> Coralie Germain (IRCCyN)
10h00-10h30	<i>Étalonnage des Robots à Câbles.</i> Thibault Gayral (INRIA Sophia Antipolis)
10h30-10h45	Pause Café
10h45-11h45	<b>Session Posters 1</b>
11h45-13h15	Repas
<b>Session Présentations : Robotique et Biologie</b>	
13h15-13h45	<i>Muscle Fatigue in Push/Pull Operation.</i> Ruina Ma (IRCCyN)
13h45-14h15	<i>L'Apport des Neurosciences à la Robotique : application à la saisie.</i> François Touvet (Centre d'Etude de la Sensorimotricité)
14h15-14h30	Pause Café
14h30-15h30	<b>Session Posters 2</b>
<b>Session Présentations : Manipulation</b>	
15h30-16h00	<i>La Microrobotique Numérique pour Micromanipulation en Milieu Confiné.</i> Vincent Chalvet (FEMTO-ST)
16h00-16h30	<i>La Comanipulation pour l'Assistance au Geste.</i> Cécile Poquet (ISIR)
16h30-16h45	Pause
<b>Session Intervenants</b>	
16h45-17h05	<i>Le Métier Enseignant-Chercheur</i> Etienne Dombre (LIRMM)
17h05-17h25	<i>Le Métier de Chercheur</i> Philippe Poinet (LIRMM)
17h25-17h45	<i>La Recherche dans l'Industrie</i> Rodolphe Gelin (Aldebaran)

## Sessions Posters

Nom & Prénom	Titre du poster	Domaine	Laboratoire
<b>Session Posters 1</b>			
Aftab Zohaib	Bipeds' performance under large disturbances: What is missing in the Model Predictive Control scheme?	Robotique Humanoïde	LBMC, IFSTTAR, BiPoP, INRIA Rhone-Alpes
Kaddar Bassel	L'effet du balancement des bras sur la marche d'un robot bipède en 2d.	Robotique Humanoïde	IRCCyN
Makarov Maria	Commande d'un robot manipulateur à articulations flexibles.	Interaction personnes-système	CEA-LIST
Coutard Laurent	Commande d'avions par asservissement visuel : Application à l'appontage.	Véhicules autonomes	INRIA Rennes
Lamard Laetitia	Tracking Multi Cibles.	Véhicules autonomes	LASMEA
Hijazi Anas	Table motorisée innovante pour le positionnement micrométrique.	Conception Innovation Mécatronique	GREAH au Havre
François Touvet	Hand poses analysis through the fusion of real and virtual data.	Robot neurosciences	Centre d'Etude de la Sensorimotricité
<b>Session Posters 2</b>			
Youssef Karim	Localisation binaurale de sources sonores basée sur un apprentissage audio-visuel.	Robotique Humanoïde	ISIR
Abdul Haq	Strategies to Improve Energetic Efficiency of 2D Bipedal Robot.	Robotique Humanoïde	IRCCyN
Meline Arnaud	De la vidéo d'objet archéologique sous-marin au modèle 3D.	Robotique sous-marine	LIRMM
Petit Antoine	Suivi 3D visuel d'objets complexes.	Véhicules autonomes	INRIA Rennes
Huard Benoit	Estimation de Force par Observateur Multi-Modèles Appliqué sur un Système Mécatronique Réversible sur un Système Mécatronique Réversible.	Conception Innovation Mécatronique	Laboratoire de Robotique Interactive
Bernard Mathieu	Sensorimotor Learning of Sound Localization from an Auditory Evoked Behavior.	Robotique Neurosciences	ISIR - UPMC
Nadeau Caroline	Stabilisation d'une image échographique par asservissement visuel basé intensité.	Robotique médicale	IRISA-INRIA