

# Programme JJCR'2015

20 Octobre 2015
<b>8:30 accueil</b>
<b>9:00-9:30 Session vision et robotique</b> - Dense+feature RGB-D image registration and mapping <i>Renato Martins</i>
<b>9:30-10:00 Teasers posters</b>
<b>10:00-10:30 Pause café - Session posters</b>
<b>10:30-12:00 Session robotique mobile</b> - Trajectory Planning for Autonomous Vehicles Navigation <i>Alia Chebly</i>  - Planification de trajectoires sur la base d'une perception évidentielle pour un véhicule autonome <i>Hafida Mouhagir</i>  - Linéarisation par feedback de la dynamique transverse d'une classe de systèmes à un degré de sous actionnement <i>Sylvain Finet</i>
<b>12:00-13:00 Déjeuner</b>
<b>13:00-14:00 Session robotique de manipulation</b> - Contribution to Compliant Control for Improving Physical Human-Robot Interaction? medical approach <i>Juan Sebastián Sandoval Arévalo</i>  - Conception et commande d'un bras robotisé de lancement et de récupération de drone à voilure fixe sur une base navale <i>Thomas Solatges</i>
<b>14:00 - 14:30 Session robotique sociale</b> - Planification de tâches pour un robot dans un environnement intelligent <i>Nathan Ramoly</i>
<b>14:30-15:00 Session robotique bio-inspirée</b> - Estimation des propriétés géométriques d'un objet ellipsoïdal à travers le sens électrique <i>Sylvain Lanneau</i>
<b>15:00-15:30 Pause café - Session posters</b>
<b>15:30-16:30 Session robotique médicale</b> - Higher-order continuation for the determination of robot workspace boundaries <i>Gauthier Hentz</i>  - Caractérisation et identification de l'injection de ciment orthopédique pour la vertébroplastie télé-opérée en radiologie interventionnelle <i>Nicole Lepoutre</i>
<b>16:30-17:00 Session robotique industrielle</b> - Programmation intuitive et itérative d'un guidage virtuel pour robot d'assistance par comanipulation <i>Susana Sanchez Restrepo</i>
<b>17h00-17:30 Remise des prix</b>
<b>18:00 Navette pour le Cap Hornu (départ gare d'Amiens)</b>