

# GDR Robotique

---



# GDR Robotique : objectifs

---

- Animation et structuration de la communauté scientifique
  - Etablir, renforcer les collaborations avec le tissu industriel
-

# GDR Robotique : objectifs

---

- Animation et structuration de la communauté scientifique
    - Créer des « task forces » sur des verrous scientifiques et techniques
    - Faire émerger de nouvelles thématiques
    - Regrouper des équipes pour répondre aux appels d'offre nationaux et européens
-

# GDR Robotique : objectifs

---

- Etablir, renforcer les collaborations avec le tissu industriel pour :
    - Lancer des recherches sur des problématiques / verrous industriels
    - Valoriser et transférer les résultats de recherche amont
    - Monter de projets au niveau national et européen
-

# GDR Robotique : thèmes

---

- ❑ Contrôle sensori-moteur, perception, action et mouvement
  - ❑ Cognition, décision, autonomie, apprentissage
  - ❑ Interaction et coopération
  - ❑ Conception des systèmes robotiques
-

# GDR Robotique : quelques chiffres

---

- Enquête arrêtée au 30/09/06 :
    - > 400 chercheurs, enseignants-chercheurs, ingénieurs de recherche
    - > 400 thésards
    - ~ 60 équipes dans une quarantaine de labo
-

# GDR Robotique : moyens d'actions

---

- Groupes de travail
  - Colloque national
  - Prix de thèse
  - Relations internationales
  - Club des partenaires
-

# GDR Robotique : moyens d'actions

---

## □ Groupes de travail

	Thèmes	Animateurs
GT1	<b>Robotique médicale</b>	Jacques GANGLOFF (LSIIT) Philippe POIGNET (LIRMM)
GT2	<b>Véhicules autonomes (terre, air, mer)</b>	Thierry FRAICHARD (INRIA Rhône-Alpes) Bruno JOUVENCEL (LIRMM) Simon LACROIX (LAAS)
GT3	<b>Manipulation multi-échelle</b>	Stéphane REGNIER (LRP)
GT4	<b>Méthodologies pour la Robotique</b>	Nicolas ANDREFF (LASMEA) Félix INGRAND (LAAS) Olivier SIGAUD (LIP6)
GT5	<b>Interactions personnes / systèmes robotiques</b>	Rachid ALAMI (LAAS) Bruno ARNALDI (IRISA)
GT6	<b>Conception innovante et mécatronique</b>	Gabriel ABBA (LGIPM) Philippe WENGER (IRCCyN)
GT7	<b>Humanoïde</b>	Fathi BEN OUEZDOU (LISV) Christine CHEVALLEREAU (IRCCyN) Philippe FRAISSE (LIRMM)

---

# GDR Robotique : moyens d'actions

---

- Groupes de travail
  - Colloque national
  - Prix de thèse
  - Relations internationales
  - Club des partenaires
-

# JNRR07

- Date : du mardi 9 au vendredi 12 oct. 2007
- Lieu : VVF Obernai
  - Situé à 30km du centre de Strasbourg, à 15 km de l'aéroport, à 5min à pied du centre d'Obernai, aux pieds du mont St Odile, sur la route des vins.
  - 130 chambres
  - 3 salles de restauration
  - 1 salle polyvalente de 200 places
  - Plusieurs salles annexes (Salle poster, internet, ...)



<http://jnrr07.u-strasbg.fr/>

# GDR Robotique : moyens d'actions

---

- ❑ Groupes de travail
  - ❑ Colloque national
  - ❑ Prix de thèse
  - ❑ Relations internationales
  - ❑ Club des partenaires
-

# GDR Robotique : Club des partenaires

---

- ❑ Participer aux activités du GDR: notamment journées de travail des GT
  - ❑ Proposer des thèmes de journées de travail, voire de GT
  - ❑ Accès au site web du GDR...
  - ❑ ... et aux équipes
  
  - ❑ Contact : [bruno.patin@wanadoo.fr](mailto:bruno.patin@wanadoo.fr)
-

# GDR Robotique : Inter-GDR

---

- ❑ MACS : Mécatronique, Commande
  - ❑ STIC-Santé : Apprentissage et assistance aux GMC
  - ❑ ISIS : Perception et action...
  - ❑ MNS : Micro-systèmes...
-

# GDR Robotique : budget

---

## □ Dotation du CNRS pour 2007

Budget GT	4 K€ x 7	28
Colloque annuel du GDR		3
Missions CSP		4
Fonctionnement Direction (missions...)		10
	<b>Total</b>	<b>45 K€</b>

➔ moyens sollicités auprès du Club des partenaires

---

# GDR Robotique

---

- Site Web : en construction
-

# GDR Robotique : gouvernance

---

- ❑ Direction : E. Dombre, R. Chatila
  - ❑ Comité scientifique de pilotage (CSP)
  - ❑ Bureau exécutif avec les animateurs de GT (ne sont pas dans le CSP)
-

# GDR Robotique : CSP

---

Claude BARROUIL	ONERA, Chatillon
Michel BERDUCAT	CEMAGREF, Clermont-Ferrand
Philippe BIDAUD	LRP, Paris
Philippe BONNIFAIT	HEUDIASYC, Compiègne
Nicolas CHAILLET	LAB, Besançon
Raja CHATILA	LAAS, Toulouse
François CHAUMETTE	IRISA, Rennes
Etienne DOMBRE	LIRMM, Montpellier
Delphine DUFOURD	SPART, DGA
Nicolas FRANCESCHINI	LAPS, Marseille
Grigore GOGU	LaMI, Clermont-Ferrand
Wisama KHALIL	IRCCyN, Nantes
Christian LAUGIER	INRIA Rhone-Alpes
Jean-Paul LAUMOND	LAAS, Toulouse
Jean-Pierre MERLET	INRIA, Sophia Antipolis
Alain MICAELLI	CEA, Fontenay aux Roses
BRUNO PATIN	Dassault Aviation, St Cloud
Marc RICHTIN	LASMEA, Clermont-Ferrand
Jocelyne TROCCAZ	TIMC, Grenoble
+ Michel de MATHELIN	Chargé de mission, Département ST2I, CNRS

---