

Programme Techdays 2017

Mercredi 21 juin 2017

- 09:00 - 10:00 : accueil - *Campus des Cézeaux, Aubière*
- 10:00 - 10:30 : ouverture des techdays
- 10:30 - 12:00 : Session 1 - Communications numériques / synchronisation
 - Intégration logicielle (Arnaud BLANCHARD)
 - Programmation dans les réseaux dynamiques avec Airplug (Thomas FUHRMAN)
 - Vers une gestion fine de la synchronisation dans les middlewares robotiques (Robin PASSAMA)
- 12:00 - 15:00 : repas et changement de site
- 15:00 - 17:00 : Session 2 - Conception mécatronique
 - Robotique sous vide destinée à la manipulation de CNT (Jean-Yves RAUCH)
 - Station de micromanipulation atmosphérique multi-axes (Thomas HUOT)
 - Le robot Pyrene du LAAS (Matthieu HERBB)
 - la plateforme du projet Adap2E (Mathieu DEREMETZ)
- 17:00 - 18:30 : Discussion organisation Robotex - Réseau métier 2RM
- 18:30 - 20:00 : Social event
- 20:00 - 22:30 : Dîner

Jeudi 22 juin 2017

- 09:00 - 11:00 : Session 3 - Capteur / Calibration / Localisation
 - Calibration d'un système robotique sous MEB et reconstruction 3D de micro-objets (Olivier LEHMANN)
 - Modélisation et calibration des caméra (Eric ROYER)
 - Architecture ouverte de commande temps réel pour le contrôle multi-axes (Jean Pierre GAZEAU)
 - Les risques d'incendie sur les batteries de drone (Matthieu HERBB)
- 11:00 - 12:00 : Visite plateforme robotique mobile - PAVIN
- 12:00 - 13:00 : repas
- 13:00 - 14:00 : Visite plateforme robotique de production - CTT
- 14:00 - 16:00 : Session 4 - Architectures de contrôle commande
 - ROS-control et son application aux robots à base de dynamixels (Dorian GOEPP)
 - Point Cloud Processing using the cobot Baxter. An general application for Pick and Place operation (Juan Carlos IGLESIAS)
 - La robotique mobile en milieux naturels menée à l'IRSTEA (Bernard BENET)
 - Plateforme expérimentale pour le développement de travaux de recherche en robotique collaborative (Jimmy DA SILVA)
- 16:00 - 16:30 : Conclusion des techdays