

2eme Journée du GT8 Robotique et Neurosciences du GDR Robotique

26 Janvier 2011 à l'ISC Bron

9h15-9h30 Introduction

9h30 - 10h50 Session 1

- 9h30-9h50 Richard Moreau "Study of the dynamic arm proprioception and visual processing using a exoskeleton"
- 9h50-10h10 - Nicolas Brédèche : "évolution artificielle et essaim de robots"
- 10h10-10h30 Raphaël Juston "Capteur optique bio-inspiré doté d'hyperacuité".
- 10h30-10h50 Alban Laflaquière: « Estimation de la dimension de l'espace par un agent naïf »

10h50 - 11h20 Pause (poster)

11h20 - 12h40 Session 2

- 11h20- 12h20 An overview of neuroscience and neurorobotics at the Stem Cell and Brain Research Institute:
- Emmanuel Procyk - Behavior and neurophysiology of executive function in exploration and exploitation
- Pierre Enel - Neural simulation of explore and exploit,
- Xavier Hinaut - Higher cognitive function - language - in a model of the corticostriatal system
- Stephane Lallec - Human robot cooperation, complexity, returning to basics - linking vision and proprioception parietal cortex with the iCub
- Peter Ford Dominey - open challenges.
- 12h20- 12h40 Suliann Ben Hamed « décodage pour des prothèses neurales »

12h40-14h00 Repas

14h-15h20 Session 3

- 14h00-14h20 Bassem Khouzam « Tracking Non-stationary Dynamical System Phase using Multi-map and Temporal Self-organizing architecture ».
- 14h20-14h40 - Claude Touzet « TnC : Théorie neuronale de la cognition - application à la robotique autonome. »
- 14h40-15h00 Wahiba Taouali « Modèle des ganglions de la base ».
- 15h-15h20 Antoine de Rengerve : « Apprentissage interactif en robotique autonome : vers de nouveaux types d'IHM".

15h20 - 15h45 Pause (poster)

15h45- 16h45 Session discussion : sur l'élaboration d'un document décrivant l'activité de la communauté française sur le lien Robot-Neuro

Posters durant les pauses

- Mehdi Benallegue « Modèle de contrôle miroir pour la marche des robots humanoïdes ».

- Mathieu Lefort « Le modèle SOMMA: des cartes d'inspiration corticale pour un apprentissage multimodal »

« A biologically inspired meta-control navigation system for the Psikharpax rat robot K Caluwaerts, M Staff_a, S N'Guyen, C Grand, L Dollé, A Favre-Felix, B Girard, M Khamassi »

« Robot cognitive control with a neurophysiologically inspired reinforcement learning model »
M. Khamassi, S. Lallée, P. Enel, E. Procyk, P.F. Dominey

- Mathieu Bernard : "Sensorimotor learning of sound localization from an auditory evoked behavior".

- Christophe Halgand : Titre non fourni

- Gaëtan André : « Modélisation oscillatoire de l'écriture ».