

---

# Navigation en milieu humain : comprendre pour mieux assister

Marie Babel\*<sup>1</sup>

<sup>1</sup>IRISA – INSA Rennes – Rennes, France

## Résumé

### Résumé :

La navigation d'un robot dans un environnement naturel ne peut s'affranchir de la rencontre avec des humains. Si la plupart du temps les humains sont vus par les robots comme des obstacles qu'il faut éviter, le robot, lui, est perçu par les humains comme une entité particulière. Pour accroître la sécurité et l'acceptabilité de solutions appliqués à la robotique sociale, il est essentiel de développer des approches qui intègrent les conventions sociales et qui tiennent compte de l'intention de l'utilisateur. L'exposé fera un focus particulier sur le cas de l'assistance à la navigation de fauteuils roulants.

### Biographie :

Assistant professor in INSA Rennes, Marie Babel received a Ph.D. degree in image processing in 2005 and defended an habilitation thesis in 2012. Within the Lagadic team at IRISA/Inria lab, Marie's research works tackle robotic vision issues, and more particularly assistive robotics. She proposed semi-autonomous navigation solution of a robotized wheelchair. Current research works deal with multimodal sensor based servoing, assistive feedback as well as social navigation. She coordinates the work of Lagadic team in several collaborative projects (Région Bretagne PRISME project, ADAPT Interreg France (Channel) England project) and is the leader of the ISI4NAVE Inria Associated Team (collaboration with UCL London).

---

\*Intervenant