
Le projet RoboCom++

Philippe Soueres*¹

¹LAAS-CNRS – Université de Toulouse Paul Sabatier – Toulouse, France

Résumé

Résumé :

Cette présentation vise à présenter aux membres du GDR le projet RoboCom++ dont l'objectif central est de construire les fondations d'un futur programme interdisciplinaire global de type FET-Flagship visant à promouvoir une nouvelle approche de la robotique résolument centrée sur la science, pour un lancement programmé à la fin du programme H2020. Le projet RoboCom++ porté par Paolo Dario et incluant 24 partenaires européens, vise à fédérer la communauté et organiser la connaissance de sorte à repenser les principes de conception et les techniques de fabrication des futurs robots. Ce projet vise à développer les robots collaboratifs ou robots compagnons de l'an 2030, en promouvant un effort interdisciplinaire et transnational.

Biographie :

Philippe SOUERES is Director of Research at LAAS-CNRS in Toulouse, France, Head of the Robotics Department of LAAS-CNRS (<https://www.laas.fr/public/fr/robotique>), and leader of the Gepetto team specialized in the movement of anthropomorphic systems (<http://projects.laas.fr/gepetto>). He received the M.S degree in Mathematics, the PhD in Robotics and the Habilitation from Paul Sabatier University of Toulouse in 1990, 1993 and 2001 respectively. After a postdoc from 1993 to 1995 at the University of California at Berkeley in the EECS Dept., he integrated CNRS as a permanent researcher in 1995. Since that date he has led research on different facets of robot control at LAAS-CNRS. Since 2003 he has been actively collaborating with neuroscientists in the framework of several interdisciplinary projects related to multisensory and sensorimotor integration. His research interests include humanoid robot control, human-motion modeling, neurosciences and biomechanics.

*Intervenant