

---

# Conception et commande de robots comanipulés: une approche centrée sur l'ergonomie et la sécurité

Vincent Padois\*<sup>1</sup>

<sup>1</sup>Institut des Systèmes Intelligents et de Robotique, équipe SYROCO – Université Pierre et Marie Curie  
[UPMC] - Paris VI – padois@isir.upmc.fr, France

## Résumé

**Résumé:** à définir

**Bio:** *Vincent Padois est Maître de Conférences en Robotique à l'Institut des Systèmes Intelligents et de Robotique (ISIR, UMR CNRS 7222) de l'Université Pierre et Marie Curie (UPMC) à Paris, France. Diplômé de l'École Nationale d'Ingénieurs de Tarbes (ENIT) en 2001, il obtient, respectivement en 2001 et 2005, un Diplôme d'Études Approfondies et le titre de docteur en Systèmes Automatiques de l'Institut National Polytechnique de Toulouse (INPT). De 2006 à 2007, il effectue un séjour en tant que chercheur postdoctorant au sein du Laboratoire d'Intelligence Artificielle de l'Université de Stanford, dans l'équipe du professeur O. Khatib. Depuis 2007, ses activités de recherche à l'ISIR se focalisent sur la conception automatique, la modélisation et le contrôle des systèmes robotiques redondants et complexes tels que les manipulateurs mobiles à roues, les robots humanoïdes ainsi que les bras manipulateurs industriels notamment dans le cadre d'applications sous contraintes dans des environnements complexes. Il s'intéresse par ailleurs au lien entre la théorie du contrôle en Robotique et les techniques d'adaptation et d'apprentissage offertes par l'Intelligence Artificielle. Depuis 2011, il est titulaire de la chaire de "Robotique d'Intervention" RTE/UPMC.*

---

\*Intervenant