

Titre Poster	Auteurs	Institutions
Trajectoires autoadaptatives d'un Cobot de ponçage et de polissage de surfaces complexes quelconques	Elodie PAQUET, Sébastien GARNIER, Guillaume GALLOT, Benoît FURET	Laboratoire IRCCYN, Université de Nantes, CAPACITES SAS.
Observation récurrentes et modélisation spatio-temporelle des rives de plans d'eau	Shane Griffith et Cédric Pradalier	UMI 2958 GT-CNRS - GeorgiaTech Lorraine - Georgia Institute of Technology
1000 km en navette sans conducteur guidée par vision, l'expérimentation Vipafleet	F MARMOITON, S. ALIZON, E ROYER , M. SLADE, A. NIZARD, M. DHOME, B. THUILOT, F. BONJEAN	Institut Pascal, Clermont Université, Université Blaise Pascal,CNRS, UMR 6602, Institut Pascal,Ligier Group.
Trajectory Planning and Experimental Validation for Dexterous in-Hand Micromanipulation	Jean-Antoine SEON, Benoit Brazey, Redwan Dahmouche et Michaël Gauthier	FEMTO-ST AS2M
Visual saliency-based babbling of unknown dynamic environments	Leni Legoff, Carlos Maestre and Stephane Doncieux	ISIR - UPMC/CNRS
Learning a high diversity of object manipulations through an evolutionary-based babbling	Pierre Ecarlat, Antoine Cully, Carlos Maestre, and Stephane Doncieux	ISIR - UPMC/CNRS
Projet Européen DREAM FET H2020	Stéphane Doncieux	ISIR - UPMC/CNRS
Learning Odometry on Small Humanoid Robot and Application to Robocup Football Game Ly	Quentin Rouxel, Grégoire Passault, Steve N'Guyen and Olivier Ly	LaBRI, Université de Bordeaux.
Plate-Forme de production adaptative et autonome pour l’environnement : Estimation de la dynamique d’un robot en milieu incertain et variable	Mathieu Deremetz , Roland Lenain , Christophe Cariou, Vincent Rousseau	Irstea, Campus universitaire des Cézéaux,
Toward a controlled dielectrophoresis for cell sorting in microfluidics	Benoit Brazey, Vladimir Gauthier, Aude Bolopion et Michaël Gauthier	FEMTO-ST / AS2M
Vers une approche générique pour la détermination des frontières de l'espace de travail d'un robot	Gauthier HENTZ, Isabelle CHARPENTIER, et Pierre RENAUD	Laboratoire ICube (Laboratoire des sciences de l'ingénieur, de l'informatique et de l'imagerie) à Strasbourg
Kinematic and dynamic of underactuated soft robotic hand prosthesis	J. Ramirez (1), A. Rubiano (1), L. Gallimard (1), O. Polit (1), N. Jouandeau (2), S. Longuet (3), P. Le Borgne (3)	1 LEME-EA4416-UPO Nanterre la Défense, 2 LIASD-EA4383-UP8 Vincennes-Saint Denis,3 COGITOBIO - OSTEOBIO
Analysis of surface electromyography signals for controlling soft robotic hand prosthesis	A. Rubiano (1), J. Ramirez (1), M.N. El Korso (1), N. Jouandeau (2), P. Le Borgne (3), S. Longuet (3), O. Polit (1), L. Gallimard (1)	1 LEME-EA4416-UPO Nanterre la Défense, 2 LIASD-EA4383-UP8 Vincennes-Saint Denis,3 COGITOBIO - OSTEOBIO
Modeling and distributed control for multi-quadrotor systems with leader-follower formation structure.	Zhicheng HOU et Isabelle Fantoni.	Heudiasyc UTC CNRS
Projet de recherche européen STAMINA	Caverot G. & Ezéquel M.	BA Systèmes
Bio-Inspired Visual Sensors for the Automobile	Stefano Mafrica, Alain Servel, Franck Ruffier	Institut des Sciences du Mouvement (Aix-Marseille Université), PSA Peugeot Citroën
Metabot: an open-source legged robotics platform for research & education	Grégoire Passault, Quentin Rouxel, Steve N'Guyen and Olivier Ly	LaBRI Université de Bordeaux.
Lane Grids for Intelligent Vehicles Perception	Chunlei Yu, Véronique Cherfaoui, Philippe Bonnifait	Heudiasyc UTC CNRS
Cooperative Localization of Vehicles Sharing GNSS pseudo-ranges :Sequential Bayesian approach and Experiments	Khaoula Lassoued, Isabelle Fantoni, Philippe Bonnifait	Heudiasyc UTC CNRS