

La robotique au quotidien

*Colloque international transdisciplinaire
Organisé les 4 & 5 juin 2015 à L'Ensil – Limoges*



PROGRAMME



LA ROBOTIQUE AU QUOTIDIEN

Présentation du colloque

L'innovation robotique humanoïde est en marche. Elle est surtout sortie des laboratoires où elle était déjà très active. Alors que dès les premiers développements, on a d'abord imaginé des robots humanoïdes pour alléger l'activité humaine, depuis un peu plus de cinq ans, a émergé une deuxième tendance, rendre les humanoïdes plus sensibles (?) Il s'agit d'envisager, non plus uniquement des extensions pour décupler/améliorer les capacités de l'humain, mais de projeter ces extensions comme des présences, à savoir des instances avec lesquelles partager des états de choses, des états d'âme. On parle ainsi de robots affectifs, de robots amis ou plus largement de robots interactionnels. Ils sont capables de manifester des signes de satisfaction (*Matilda*); d'apaiser des personnes dans des situations d'extrêmes douleurs (*Paro*); ou encore de reconnaître des émotions et de tenir une conversation (*Pepper*); de s'adapter à différentes situations d'interactions, détecter des accidents, s'occuper des enfants, proposer des activités ludiques (*Buddy*), etc.

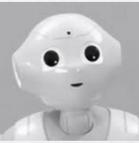
Cette deuxième dimension attire l'attention et prend de plus en plus de place au sein des problématiques sociétales. On parle d'éthique, le robot va-t-il remplacer et déposséder l'humain ? On parle d'alternative, pour envisager autrement des pathologies comportementales comme l'autisme ? On parle aussi d'environnement social, faudra-t-il reconnaître des droits spécifiques aux robots ? Etc.

L'objet de ce colloque est de faire un point sur les premiers éléments de définitions de ce phénomène. Quels enjeux précis l'entourent ? Un robot humanoïde est capable de partager des connaissances, des états de choses, des états d'âme : qu'induiraient concrètement de telles possibilités, par exemple en termes d'ingénierie, de gestion des connaissances, de systèmes, de fonctions, mais aussi en termes de formes, d'ergonomie ou d'interactions ? Il s'agit d'autant de questions qui nous semblent cruciales de traiter sérieusement dès aujourd'hui. Quels enthousiasmes maintenir, mais par exemple aussi quelles limites commencer à poser, quels fantasmes lever ?

Les interventions seront assurées par des chercheurs universitaires, spécialistes de robotique, de mécatronique, d'informatique, et spécialistes de disciplines relevant du domaine des sciences humaines et sociales (sémiotique, design). Il est prévu une conférence grand-public assurée par Rodolphe Gelin, ingénieur roboticien, directeur scientifique du projet Roméo, porte-parole de la société Aldébaran Robotics, ainsi qu'une table-ronde animée par Autonom-Lab, sur la robotique et ses usages.

Organisation

Didier Tsala Effa : Maître de conférences en sémiotique – FLSH - Université de Limoges
Ouidad Labbani-Igbida : Professeur des universités – XLIM/ENSIL - Université de Limoges
Dimitri Delacroix : Master de sémiotique et stratégies – Université de Limoges



LA ROBOTIQUE AU QUOTIDIEN – Programme du colloque

Le 4 juin

10h00 : Ouverture, Isabelle Klock-Fontanille, Directrice du CeReS / Patrick Leprat, Directeur de l'Ensil

10h15 : Présentation du colloque, Didier Tsala Effa/ Ouiddad Labbani-Igbida

10h30 : Philippe Fraisse, Professeur en Robotique, Université Montpellier 2 – LIRMM (Laboratoire d'informatique, de robotique, de mécatronique et de microélectronique)

- *Contribution à la commande position/force/vision pour la robotique collaborative. Applications à la robotique industrielle.*

11h15 : Bruno Patin, Directeur des projets et expert autonomie – Dassault Aviation

- *Ontologies et robotique humanoïde.*

12h00 : Pause déjeuner

14h00 : Yves Rybarczyk, Assistant professor, Université de Lisbonne nouvelle (Portugal)

- *Chien augmenté pour l'assistance aux personnes handicapées.*

14h45 : Stéphanie Cardoso, Maître de conférences en design – Université de Bordeaux III

- *Robots et objets connectés : de nouvelles interactions pour une amicalité au quotidien.*

15h 30 : Pause café

16h00 : Didier Tsala Effa, Maître de conférences en sémiotique et communication – Université de Limoges

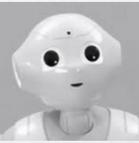
- *Interaction homme-robot humanoïde : du corps aux empreintes.*

16h45 : Jérôme Laplace, Fondateur et Directeur de la société HumaRobotics

- *L'émergence de la robotique collaborative.*

17h30 : Table-ronde animée par Autonom-Lab, Groupement d'intérêt public d'innovation en santé et autonomie des personnes

- *Robotique et usages.*



LA ROBOTIQUE AU QUOTIDIEN – Programme du colloque

Le 5 juin

9h00 : Conférence de Rodolphe Gelin, Responsable de la recherche chez Aldébaran Robotics. *Pilote le projet Roméo*
- *Des robots humanoïdes pour tout le monde (?)*

Pause café

10h30 : Benoit Le Blanc, Maître de conférences HDR en Informatique, Directeur adjoint de l'ENC – Bordeaux
- *Utilisateurs de robots.*

11h15 : Rachid Alami, Directeur de recherche CNRS, LAAS – Toulouse (Laboratoire d'analyse et d'architecture des systèmes)
- *Robot cognitif et interactif.*

12h00 : Ouiddad Labbani-Igbida, Professeur des universités en robotique, Université de Limoges – Institut CNRS XLIM
- *Approche éactive pour la construction de l'espace perceptif de robots.*

12h45 : Pause déjeuner

14h00 : Stéphanie Walsh Matthews, Associate Professor – Ryerson University – Toronto-Canada
- *La robotique et la recherche : quels rapports convenables ?*

14h45 : Loïc Deschamps, Post-doc Université technologique de Compiègne
- *Croisement perceptif minimaliste et différence autrui/robot : un test de Turing non-verbal.*

15h30 : Pause café

16h00 : Conclusions : Ouiddad Labbani-Igbida/ Didier Tsala Effa
