

# JJCR : Intervenants Poster

---

## Robotique environnementale

- CHAHINE Georges, DREAM Lab CNRS UMI 2958 GT-CNRS, Metz (57)  
“Long-term quantitative river shore monitoring using a portable imaging suite”

## Robotique développementale

- BENBIHI Assia, DREAM Lab CNRS UMI 2958 GT-CNRS, Metz (57)  
“Policy learning from demonstration for autonomous inspection”

## Robotique parallèle

- LESELLIER Maximilien, LIRMM, Montpellier (34)  
« Conception d'un stabilisateur actif et d'une loi de commande pour robot parallèle à câble »

## Robotique mobile

- ALMASRI Mahmoud, Irstea - Unité de recherche TSCF - Équipe Romea, Aubière (63)  
« Dysfonctionnement d'AGV, solutions basées sur la reprise en main par un opérateur humain »
- CHIARONI Florent, VEDECOM et ISL, Versailles (77) et Saint-Louis (68)  
à venir
- CONTRERAS Luis, IRCCyN Ecole Centrale Nantes, Nantes (44)  
“Collaborative mapping for outdoor environments”
- MAHÉ Antoine, CentraleSupélec, Metz (57)  
“Drone navigation with neural network based MPPI”
- RENAUDEAU Brice, Xlim-SRI, Limoges (87)  
“Collaborative completion of hybrid map for ground localisation and navigation”

## Robotique industrielle

- BALDERAS HILL Rafael, LS2N, Nantes (44)  
“Design of high-speed robots with drastically reduced energy consumption”
- BENALI Khairidine, GREAH, Le Havre (76)  
« Conception et commande d'un système robotisé à base de bras manipulateurs pour la palettisation en entrepôt logistique »
- BLANCHET Katleen, LRI, CEA Saclay, Gif-sur-Yvette (91)  
« Situation Awareness pour la sécurité et la flexibilité de la production dans un environnement collaboratif humain-robot »
- FUSEILLER Guillaume, Xlim, Limoges (87)  
« Perception et commande en cobotique appliquées au moulage de composites »
- KOESSLER Adrien, Institut Pascal, Clermont-Ferrand (63)  
« Détection du mode d'assemblage courant des robots parallèles »
- LESSANIBAHRI Saman, LS2N, Nantes (44)  
“Cable-driven parallel robots with large translational and rotational workspaces”
- MARTIN Antoine, LS2N, Nantes (44)  
« Adaptation des robots parallèles à câbles pour le traitement de grandes structures »
- RASHEED Tahir, IRCCyN Ecole Centrale Nantes, Nantes (44)  
“Mobile cable-driven parallel robots”