

- [2006acti714] Martin, L., Hede, P., Leroux, C., et Pissaloux, E. (2006). Orientation filtering : A Fast Uncalibrated Image Matching Method,. pages 1500–1504. (IEEE, IEE) Int. Conf. on Signal Processing (ICSP), Guilin, Chine. ISBN: 978-90-78677-01-7.
- [2006acti713] Martin, L., Leroux, C., et Pissaloux, E. (2006). Statistical Feature Point Matching Method, Proc. tome XXXVI part 5, pages 190–194. ISPRS Commission V Symposium on « Image Engineering and Vision Metrology », Dresden. ISBN: 1682-1750 IAPRS.
- [2006acti624] Mokhber, A., Achard, C., Milgram, M., et Qu, X. (2006). Combined Classifiers for Action Recognition. The International Workshop on Intelligent Computing in Pattern Analysis/Synthesis (IWICPAS, Workshop du congrès ICPR 2006), Xian, Chine.
- [2006acti462] Mouret, J.-B., Doncieux, S., et Meyer, J.-A. (2006). Incremental Evolution of Target-Following Neuro-controllers for Flapping-Wing Animats. Dans S. Nolfi, G. Baldassare, R. Calabretta, J. H. D. Marocco, J.-A. Meyer, O. Miglino, et D. Parisi, rédacteurs, From Animals to Animats: Proceedings of the 9th International Conference on the Simulation of Adaptive Behavior (SAB), pages 606–618. Rome, Italy.
- [2006acti623] Negri, P., Clady, X., Milgram, M., et Poulencard, R. (2006). An Oriented-Contour Point Based Voting Algorithm for Vehicle Type Classification. IAPR International Conference on Pattern Recognition, ICPR 2006, Hong-Kong, China.
- [2006acti756] Pasqui, V. et Bidaud, P. (2006). Bio-mimetic trajectory generation for guided arm movement during assisted sit-to-stand transfer. pages 246–251. Actes de Clawar'06 : 9th Int. Conf. on Climbing and Walking Robots, Brussels, Belgium.
- [2006acti709] Pissaloux, E., Maingreud, F., Fontaine, E., et Velazquez, R. (2006). Towards space concept integration in navigation tools. pages 209–211. ENACTIVE'2006, 3rd Int. Conf. on Enactive Interfaces, Montpellier, France.
- [2006acti718] Pissaloux, E., Maingreud, F., Velazquez, R., et Hafez, M. (2006). Space cognitive map As a Tool for Navigation for visually impaired. pages 4913–4916. 28th Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society, New-York, USA. ISBN: 14244-0033-3.
- [2006acti730] Prevost, L., Belaroussi, R., et Milgram, M. (2006). Multiple Neural Networks for Facial Feature Localization in Orientation-Free Face Images. pages 188–197. ANNPR 2006.
- [2006acti674] Romero, H., Benosman, R., et Lozano, R. (2006). Stabilization and location of a four rotors helicopter applying vision. 2006 American Control Conference (ACC'06), Minneapolis, Minnesota USA.
- [2006acti673] Romero, H., Salazar, S., Lozano, R., et Benosman, R. (2006). Realtime visual servoing control of a four-rotor rotorcraft. 45th IEEE Conference on Decision and Control.
- [2006acti557] Sausse-Lhernould, M., Régnier, S., Lambert, P., et Delchambre, A. (2006). Influence of surface topography in electrostatic forces simulations for microassembly. Dans Acte sur CD-ROM de IWIMF'06 : International Workshop on Microfactories, Besançon, France.
- [2006acti716] Teulière, C., Martin, L., Leroux, C., et Pissaloux, E. (2006). Vision and Inertial Sensor Fusion for 3D Self-Localization in Unknown Environment. pages 1–7. ASTRA 2006, 9th ESA Workshop on Advanced Space Technologies for Robotics and Automation, ESTEC, Noordwijk, Pays-Bas.
- [2006acti712] Velazquez, R., M., W., et Pissaloux, E. (2006). Design, Implementation and Evaluation of a Portable Braille-like Display for the Blind. International Symposium on Robotics and Automation (ISRA), San Miguel Regla, Mexique.
- [2006acti711] Velázquez, R. et Pissaloux, E. (2006). Coding the Environment in Tactile Maps for Real-Time Guidance of the Visually Impaired. IEEE International Symposium on Micromechatronics and Human Science (MHS), Nagoya, Aichi, Japan.
- [2006acti710] Velázquez, R. et Pissaloux, E. (2006). Design and Optimization of Crossbar Architectures for Shape Memory Alloy Actuator Arrays. IEEE International Symposium on Micromechatronics and Human Science (MHS), Nagoya, Aichi, Japan.

- [2006acti720] Velázquez, R., Pissaloux, E., et Wiertelwski, M. (2006). A Compact Tactile Display for the Blind with Shape Memory Alloys. pages 3905–3910. 2006 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), Orlando, Floride, USA.
- [2006acti555] Vitard, J., Régnier, S., et Lambert, P. (2006). Capillary forces models for the interACTNon between a cylinder and a plane. Dans Acte sur CD-ROM de IWWMF'06 : International Workshop on Microfactories, Besançon, France.
- [2006acti659] Vitrani, M., Morel, G., Bonnet, N., et Karouia, M. (2006). A robust ultrasound-based visual servoing approach for automatic guidance of a surgical instrument with in vivo experiments. pages 35–40. BIOROB'06 - IEEE Int. Conf.on Biomedical Robotics and Biomechatronics, Pise, Italie.
- [2006acti656] Zemiti, N., Morel, G., Micaelli, A., Cagneau, B., et Bellot, D. (2006). Kinematic Instability of Kinematically Constrained Manipulators under Pure Force Control. 8th International IFAC Symposium on Robot Control, Bologna, Italie.
- [2006acti655] Zemiti, N., Morel, G., Micaelli, A., Cagneau, B., et Bellot, D. (2006). A Passive Formulation of Force Control for Kinematically Constrained Manipulators. pages 2238–2243. Proceedings of the 2006 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Orlando, USA.
- [2005acti290] Achard, C., Mostafaoui, G., et Milgram, M. (2005). Object tracking with spatio-temporal blob. MVA (Machine Vision and Applications), Tokyo, Japon.
- [2005acti292] Belaroussi, R., Prevost, L., et Milgram, M. (2005). Classifier combination for face localization in color images. pages 1043–1050. ICIAP'05 (International Conference on Image Analysis and Processing), Lecture Notes in Computer Sciences, 3617, Cagliari, Italie.
- [2005acti293] Belaroussi, R., Prevost, L., et Milgram, M. (2005). Combinaison de classifieurs pour la localisation de visage. pages 941–944. GRETSI'05 (Traitement du Signal et Images), Louvain, Belgique.
- [2005acti295] Belaroussi, R., Prevost, L., et Milgram, M. (2005). Combination of multiple detectors for face and eyes localization. pages 24–30. ISPA'05 (International Symposium on Image and Signal Processing and Analysis), Zagreb, Croatie.
- [2005acti291] Belaroussi, R., Prevost, L., et Milgram, M. (2005). Combining model-based classifiers for face localization. pages 290–293. MVA'05 (Machine Vision and Applications), Tokyo, Japon.
- [2005acti294] Belaroussi, R., Prevost, L., et Milgram, M. (2005). Multi-stage fusion for face localization. ICIF'05 (International Conference on Information Fusion), CD D7-3, Philadelphie, Etats-Unis.
- [2005acti668] Ben Amar, F., Grand, C., Besson, G., et Plumet, F. (2005). Multi-modes locomotion on natural terrain. In Proceedings of the Int. Conf. on Humanitarian Demining, HUDEM'05, Tokyo, June.
- [2005acti133] Besson, G., Grand, C., Plumet, F., Ben Amar, F., et Bidaud, P. (2005). Dynamic control of an Hybrid Wheeled robot under stability constraint by using artificial potential field. Actes de Clawar'05 : 8th Int. Conf. on Climbing and Walking Robots, Londres, Royaume-Uni.
- [2005acti134] Bidaud, P., Ben Amar, F., et Poirier, S. (2005). An expandable mechanism for deployment and contact surface adaptation of rover wheels. Actes de Clawar'05 : 8th Int. Conf. on Climbing and Walking Robots, Londres, Royaume-Uni.
- [2005acti132] Bidaud, P., Ben Amar, F., et Poulain, T. (2005). Kineto-static analysis of an articulated six-wheel rover. Actes de Clawar'05 : 8th Int. Conf. on Climbing and Walking Robots, Londres, Royaume-Uni.
- [2005acti296] Charbuillet, C., Gas, B., Chetouani, M., et Zarader, J. (2005). New approach for speech feature extraction based on genetic algorithm. Non Linear Speech Processing Workshop (WNLSP 05), Crète, Grèce.
- [2005acti298] Chetouani, M., Hussain, A., Gas, B., et Faundez-Zanuy, M. (2005). Non-Linear predictive models for speech processing. ICANN'05 (International conference on artificial neural networks), Warsaw, Pologne.
- [2005acti297] Chetouani, M., Hussain, A., Gas, B., et Zarader, J. (2005). New sub-band processing framework using non-linear predictive models for speech feature extraction. NON Linear Speech Processing (NOLISP 05), Barcelone, Espagne.

- [2005acti382] Flacher, F. et Sigaud, O. (2005). GACS, an Evolutionary Approach to the Spatial Coordination of Agents. Dans Proceedings AAMAS 2005, pages 1109–1110. ACM Press, Utrecht, The Netherlands.
- [2005acti301] Gas, B., Chetouani, M., Zarader, J., et Charbuillet, C. (2005). Predictive Kohonen map for speech features extraction. ICANN'05 (International conference on artificial neural networks), Warsaw, Pologne.
- [2005acti300] Gas, B., Chetouani, M., Zarader, J., et Feiz, F. (2005). The predictive self-organizing map : application to speech features extraction. WSOM'05 (Workshop on self-organizing map), Paris, France.
- [2005acti391] Gourdin, T. et Sigaud, O. (2005). Towards a Reinforcement Learning Module for Navigation in Video Games. Dans Proceedings of the ECML05 Workshop on Reinforcement Learning in Non-Stationary Environments, pages 1–12. Porto, Portugal.
- [2005acti566] Haliyo, S., Venture, G., et Régnier, S. (2005). Tele-manipulation by adhesion of micro objects. Dans Actes sur CD ROM de CIRA'05 : IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation, Espoo, Finlande.
- [2005acti544] Haliyo, S., Venture, G., Régnier, S., et Guinot, J. (2005). An overview of the micro-manipulation system muMAD. Dans Actes de AIM'05 : IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, pages 390–395. Monterey, Etats-Unis.
- [2005acti136] Hennion, B., Pill, J., et Guinot, J. (2005). A biologically inspired model for quadruped locomotion. Actes de Clawar'05 : 8th Int. Conf. on Climbing and Walking Robots, Londres, Royaume-Uni.
- [2005acti441] Landau, S., Sigaud, O., et Schoenauer, M. (2005). ATNoSFERES revisited. Dans H.-G. Beyer, U.-M. O'Reilly, D. Arnold, W. Banzhaf, C. Blum, E. Bonabeau, E. CantÃ© Paz, D. Dasgupta, K. Deb, J. Foster, et E. de Jong, rédacteurs, Proceedings of the Genetic and Evolutionary Computation Conference, GECCO-2005, pages 1867–1874. ACM Press, Washington DC.
- [2005acti140] Maingreud, F., Pissaloux, E., et Velazquez, R. (2005). On Cognitive Dynamic Map and its Use for Navigation in 3D Space. pages 187–194. CR 1st Proc. Int. Symp. On Brain Vision and Artificial Intelligence, Naples, Italie.
- [2005acti137] Maingreud, F., Pissaloux, E., Velazquez, R., Leroux, C., et Gelin, R. (2005). Towards Electronic Dynamic Map Definition for Blind People Navigation Assistance. pages 423–428. CR AAATE'2005 (Assistive Technology : From Virtuality to Reality), IOS Press, Lille, France.
- [2005acti139] Maingreud, F., Pissaloux, E., Velázquez, R., Gaunet, F., Hafez, M., et Alexandre, J. (2005). A Dynamic Tactile Map as a Tool for Space Organization Perception: Application to the Design of an Electronic Travel Aid for Visually Impaired and Blind People. 27th Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society, Shanghai, China.
- [2005acti135] Médéric, P., Pasqui, V., Plumet, F., Bidaud, P., et Guinot, J. (2005). Elderly People Sit to Stand Transfer Experimental Analysis. Actes sur CD-RoM de Clawar'05 : 8th Int. Conf. on Climbing and Walking Robots, Londres, Royaume-Uni.
- [2005acti302] Milgram, M., Belaroussi, R., et Prevost, L. (2005). Multi-stage combination of geometric and colorimetric detectors for eyes localization. pages 1010–1017. ICIAP'05 (International Conference on Image Analysis and Processing), Lecture Notes in Computer Sciences, 3617, Cagliari, Italie.
- [2005acti303] Milgram, M., Prevost, L., et Belaroussi, R. (2005). Une nouvelle transformation pour la localisation des yeux dans une image de visage monochrome. pages 671–674. GRETSI'05 (Traitement du Signal et Images), Louvain, Belgique.
- [2005acti304] Mokhber, A., Achard, C., Qu, X., et Milgram, M. (2005). Action Recognition with Global Features. Human Computer Interaction, Workshop du congrès ICCV 2005, Pékin, Chine.
- [2005acti306] Mostafaoui, G., Achard, C., et Milgram, M. (2005). Real time tracking of multiple persons on colour image sequences. Advanced Concepts for Intelligent Vision Systems, Antwerp, Belgium.
- [2005acti307] Mostafaoui, G., Achard, C., et Milgram, M. (2005). Real time tracking of multiple persons using elementary tracks. IEEE International Conference on Advanced Video and Signal-Based Surveillance, Como, Italie.

- [2005acti305] Mostafaoui, G., Achard, C., et Milgram, M. (2005). Suivi temps réel de personnes dans les séquences d'images couleur. GRETSI (Traitement du Signal et Images), Louvain, Belgique.
- [2005acti121] Ortmaier, T., Vitrani, M., et Morel, G. (2005). Real-Time Instrument Tracking in Ultrasound Images for Visual Servoing. BVM, Bildverarbeitung in der Medizin, Heidelberg, Allemagne.
- [2005acti124] Ortmaier, T., Vitrani, M., et Morel, G. (2005). Robust Real-Time Instrument Tracking in Ultrasound Images for Visual Servoing. pages 2179–2184. ICRA'05, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Barcelone, Espagne.
- [2005acti120] Ortmaier, T., Vitrani, M., Morel, G., et Pinault, S. (2005). Robust Real-Time Instrument Tracking in Ultrasound Images. SPIE Medical Imaging Conference, San Diego, California, Etats-Unis.
- [2005acti127] Rumeau, P., Pasqui, V., Moulias, S., Médéric, P., Schaff, M., et Bidaud, P. (2005). Interacting forces while being helped to stand; in the development of Monimad smart walker. XVIIIème Congrès International de Gérontologie, Rio de Janiero, Brésil.
- [2005acti130] Schramm, F., Micaelli, A., et Morel, G. (2005). Calibration free path planning for visual servoing yielding straight line behaviour both in image and workspace. Actes de IROS'05 : IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Edmonton, Canada.
- [2005acti126] Velazquez, R., Hafez, M., Szewczyk, J., et Pissaloux, E. (2005). Experimental and Computational Thermomechanical Study of a Shape Memory Alloy Micro-Actuator: Aspects of Antagonist Type Behavior. pages 1026–1030. 3rd MIT Conference on Computational Fluid and Solid Mechanics, MIT Campus, Cambridge, MA, Etats-Unis.
- [2005acti128] Velazquez, R., Pissaloux, E., Hafez, M., et Szewczyk, J. (2005). A Low-Cost Highly-Portable Tactile Display Based on Shape Memory Alloy Micro-Actuators. pages 121–126. IEEE Int. Conf. on Virtual Environments, Human-Computer Interfaces and Measurement Systems (IEEE VECIM05), Giardini Naxos, Italie.
- [2005acti138] Velázquez, R., Pissaloux, E., et Maingreud, F. (2005). Walking Using Touch: Design and Preliminary Prototype of a Non-Invasive ETA for the Visually Impaired. 27th Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society, Shanghai, China.
- [2005acti123] Velázquez, R., Szewczyk, J., Pissaloux, E., et Hafez, M. (2005). Miniature Shape Memory Alloy Actuator for Tactile Binary Information Display. pages 1356–1361. ICRA'2005, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Barcelone, Espagne.
- [2005acti545] Venture, G., Haliyo, S., Micaelli, A., et Régnier, S. (2005). Force-feedback micromanipulation with inconditionnally stable coupling. Dans Actes de IROS'05 : IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pages 784–789. Edmonton, Canada.
- [2005acti125] Vitrani, M., Morel, G., et Ortmaier, T. (2005). Automatic Guidance of a Surgical Instrument with Ultrasound Based Visual Servoing. pages 510–515. ICRA'05, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Barcelone, Espagne.
- [2005acti116] Vitrani, M., Ortmaier, T., et Morel, G. (2005). A robotic system guided by ultrasound images. pages 245 – 254. Surgetica 2005 conference, Chambéry, France.
- [2005acti141] Vélazquez, R., Pissaloux, E., Hafez, M., et Szewczyk, J. (2005). Measurement of SMA Thermal Properties in the Design/Evaluation of Actuators. 15th Int. Symposium on Measurement and Control in Robotics, Bruxelles, Belgique.
- [2004acti118] Ben Amar, F., Grand, C., Besson, G., et Plumet, P. (2004). Performance Evaluation of Locomotion Modes of an Hybrid Wheel-Legged Robot for Self-Adaptation to Ground Conditions. Actes de ASTRA'04, 8th ESA Workshop on Advanced Space Technologies for Robotics and Automation, Noordwijk, Pays-Bas.
- [2004acti113] Benali-Khoudja, M., Orange, C., Maingreud, F., Hafez, M., Kheddar, A., et Pissaloux, E. (2004). Shape and Direction Perception Using the VITAL: A Vibro-TactiLe Interface. 2004 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2004), Sendai, Japon.
- [2004acti683] Bernardoni, P. et Bidaud, P. (2004). From the mechanical analysis of polyarticulated micro gripper to the design of a compliant microgripper. Smart structures, San Diego, USA.

- [2004acti684] Bernardoni, P. et Bidaud, P. (2004). A new compliant mechanisms design methodology based on flexible building blocks. Smart structures, San Diego, USA.
- [2004acti541] Bernardoni, P., Riwan, A., Millet, O., Buchailot, L., Régnier, S., et Bidaud, P. (2004). From the mechanical analysis of a poly articulated micro gripper to the design of a compliant micro gripper. Dans Actes sur CD-ROM de International SPIE Conference on Smart Structure and Materials, San Diego, Etats-Unis.
- [2004acti109] Besseron, G., Grand, C., Ben Amar, F., Plumet, F., et Bidaud, P. (2004). Locomotion modes of a hybrid wheellegged robot. CLAWAR'04 : 7th International Conference on Climbing and Walking Robots, Madrid, Espagne.
- [2004acti87] Brener, N., Ben Amar, F., et Bidaud, P. (2004). Analysis of Self-Reconfigurable Modular Systems, a design proposal for multi-modes locomotion. pages 996–1001. Actes de ICRA'04 : IEEE International conference on Robotics and Automation, La Nouvelle Orléans, Etats-Unis.
- [2004acti271] Chetouani, M., Faundez-Zanuy, M., Gas, B., et Zarader, J. (2004). A New Nonlinear Feature Extraction Algorithm for Speaker Verification. International Conference on Spoken Language Processing (ICSLP 04), Iles Jeju, Corée.
- [2004acti270] Chetouani, M., Faundez-Zanuy, M., Gas, B., et Zarader, J. (2004). A New Nonlinear speaker parameterization algorithm for speaker identification. Speaker Odyssey 2004, Toledo, Espagne.
- [2004acti626] Chetouani, M., Faundez-Zanuy, M., Gas, B., et Zarader, J. (2004). Non-Linear Speech Feature Extraction for Phoneme Classification and Speaker Recognition. International Summer School Neural Nets E.R. Caianiello IX Course as a Tutorial Workshop on Nonlinear Speech Processing: Algorithms and Analysis, Vietri sul Mare (Salerno), Italie.
- [2004acti273] Chetouani, M., Gas, B., et Zarader, J. (2004). Classifieur à prototypes et codage neuro-prédicatif pour l'extraction non linéaire de caractéristiques pour la classification de phonèmes. Journées d'études sur la Parole (JEP 04), Rabat, Maroc.
- [2004acti111] Chocron, O., Brener, N., Bidaud, P., et Ben Amar, F. (2004). Evolutionary Synthesis of Structure and Control of Locomotion Systems. CLAWAR'04 : 7th International Conference on Climbing and Walking Robots, Madrid, Espagne.
- [2004acti346] Degris, T., Lachèze, L., Boucheny, C., et Arleo, A. (2004). A Spiking Neuron Model of Head-Direction Cells for Robot Orientation. Dans S. Schaal, A. Ijspeert, A. Billard, S. Vijayakumar, J. Hallam, et J. Meyer, rédacteurs, From Animals to Animats: P/roceedings of the Eighth International Conference on Simulation of Adaptive Behavior, pages 255–263. MIT Press-Bradford Books, Cambridge, Massachusetts.
- [2004acti540] Dionnet, F., Haliyo, S., et Régnier, S. (2004). Autonomous Manipulation using a new strategy of accurate release by rolling. Dans Actes de ICRA'04: IEEE International Conference on Robotics and Automation, pages 5019–5024. La Nouvelle Orléans, Etats-Unis.
- [2004acti542] Dionnet, F., Régnier, S., et Guinot, J. (2004). Vision and force based autonomous micromanipulation. Dans Actes de Romansy'04 - 15th CISM-IFTOMM Symposium on Theory and PrACTice of Robots and Manipulators, Montréal, Canada.
- [2004acti106] Dombre, E., Michelin, M., Pierrot, F., Poignet, P., Bidaud, P., Morel, G., Ortmaier, T., Sallé, D., Zemiti, N., Gravez, P., Bonnet, N., et Karouia, M. (2004). MARGE Project: Modeling and Control of Assistive Devices for Minimally Invasive Surgery. tome 2, pages 1–8. MICCAI 2004; International Society and Conference Series on Medical Image Computing and Computer-Assisted Intervention, Saint-Malo, France.
- [2004acti355] Doncieux, S., Landau, S., et Guelfi, N. (2004). EcoSFERES: A Tool for the Design of Self-Organized Agent-Based Applications. Dans Genetic and Evolutionary Computation Conference (GECCO 2004) Late-Breaking Paper, .
- [2004acti358] Doncieux, S. et Meyer, J.-A. (2004). Evolution of neurocontrollers for complex systems: alternatives to the incremental approach. Dans Proceedings of The International Conference on Artificial Intelligence and Applications (AIA 2004), .

- [2004acti359] Doncieux, S. et Meyer, J.-A. (2004). Evolving Modular Neural Networks to Solve Challenging Control Problems. Dans Proceedings of the Fourth International ICSC Symposium on engineering of intelligent systems (EIS 2004), .
- [2004acti275] Douret, J. et Benosman, R. (2004). A multi-cameras 3D volumetric method for outdoor scenes: a road traffic monitoring application. ICPR'04, (International Conference on Pattern Recognition), Cambridge, UK.
- [2004acti274] Douret, J. et Benosman, R. (2004). A volumetric multi-cameras dedicated to road traffic monitoring. IEEE intelligent vehicle, Parme, Italie.
- [2004acti543] Driesen, W., Varidel, T., Régnier, S., et Breguet, J. (2004). Micro manipulation by adhesion with two collaborating mobile micro robots. Dans Actes de IWMF'2004: 4th International Workshop on Microfactories, pages 188–193. Shanghai, Chine.
- [2004acti276] Fabrizio, J. et Devars, J. (2004). The Perspective-N-Point Problem for Catadioptric Sensors: An Analytical Approach. International Conference on Computer Vision and Graphics (ICCVG'04), Kluwer in the book series COMPUTATIONAL IMAGING AND VISION, Warsaw ,Pologne.
- [2004acti371] Filliat, D., Girard, B., Guillot, A., Khamassi, M., Lachèze, L., et Meyer, J.-A. (2004). State of the artificial rat Psikharpax. Dans S. Schaal, A. Ijspeert, A. Billard, S. Vijayakumar, J. Hallam, et J.-A. Meyer, rédacteurs, From Animals to Animats 8: Proceedings of the Seventh International Conference on Simulation of Adaptive Behavior, pages 3–12. MIT Press, Cambridge, MA.
- [2004acti381] Flacher, F. et Sigaud, O. (2004). BASC, a Bottom-up Approach to automated design of Spatial Coordination. Dans S. Schaal, A. Ijspeert, A. Billard, S. Vijayakumar, J. Hallam, et J.-A. Meyer, rédacteurs, From Animals to Animats 8: Proceedings of the Eighth International Conference on Simulation of Adaptive Behavior, pages 435–444. MIT Press, Cambridge, MA.
- [2004acti388] Girard, B., Filliat, D., Meyer, J.-A., Berthoz, A., et Guillot, A. (2004). An integration of two control architectures of action selection and navigation inspired by neural circuits in the vertebrates: The Basal ganglia. Dans H. Bowman et C. Labiouse, rédacteurs, Connectionist Models of Cognition and Perception II, Proceedings of the Eighth Neural Computation and Psychology Workshop, pages 72–81. World Scientific.
- [2004acti86] Grand, C., Ben Amar, F., Plumet, F., et Bidaud, P. (2004). Decoupled control of posture and trajectory of the hybrid wheel-legged robot Hylos. pages 5111–5116. Actes de ICRA'04 : IEEE International conference on Robotics and Automation, La Nouvelle Orléans, Etats-Unis.
- [2004acti396] Guessoum, Z., Rejeb, L., et Sigaud, O. (2004). Using XCS to build Adaptive Agents. Dans Proceedings of the Fourth Symposium on Adaptive Agents and Multi-Agent Systems (AAMAS-4), AISB convention, pages 101–106. Leeds.
- [2004acti539] Haliyo, S., Régnier, S., et Guinot, J. (2004). Micro-manipulation using adhesion forces and dynamical effects. Dans Actes de IFToMM'03: the 11th World Congress in Mechanism and Machine Science, pages 1405–1410. Tianjin, Chine.
- [2004acti98] Hennion, B., Villanova, J., Guinot, J., Depecker, M., Neveu, P., Renous, S., et Gas, B. (2004). A biomimetic Approach to quadrupedal walking modelling. Actes sur CD-ROM de WAC'04 : World Automation Congress, Seville, Espagne.
- [2004acti277] Herry, S., Gas, B., Sedogbo, C., et Zarader, J. (2004). Language detection by neural discrimination. International Conference on Spoken Language Processing (ICSLP 04), Iles Jeju, Corée.
- [2004acti424] Khamassi, M., Girard, B., Berthoz, A., et Guillot, A. (2004). Comparing three Critic Models of Reinforcement Learning in the Basal Ganglia Connected to a Detailed Actor in a S-R Task. Dans F. Groen, N. Amato, A. Bonarini, E. Yoshida, et B. KrÅÅse, rédacteurs, Proceedings of the Eighth International Conference on Intelligent Autonomous Systems, pages 430–437. IOS Press, Amsterdam, The Netherlands.
- [2004acti434] Labbé, V. et Sigaud, O. (2004). Anticipation of Periodic Movements in Real Time 3D Environments. Dans Proceedings of the Anticipatory Behavior in Adaptive Learning Systems (AbIALS) 2004 Workshop, Los Angeles, CA.

- [2004acti439] Landau, S. et Sigaud, O. (2004). A Michigan style architecture for learning finite state controllers: a first step. Dans Proceedings of the Seventh International Workshop on Learning Classifier Systems, Seattle, WA.
- [2004acti682] Libersa, C., Bernardoni, P., Hafez, M., Bidard, C., et Bidaud, P. (2004). Flexin : un outil d'aide à la conception de structures mécaniques à déformations et actionnement répartis. Application microrobotique. 7èmes journées du pôle Microrobotique, Lausanne, Suisse.
- [2004acti108] Maingreud, F. et Pissaloux, E. (2004). Dynamic electronic map for 3D space representation : an approach to obstacle avoidance of visually impaired. IEEE AFRICON 2004, Botswana.
- [2004acti84] Maingreud, F., Pissaloux, E., Leroux, C., et Micaelli, A. (2004). Biologically inspired 3D scene depth recovery from stereo images. IEEE Int. Symp. On Industrial Electronics (ISIE04), Ajaccio, France. ISBN: 0-7803-8305-2 (CD).
- [2004acti95] Maingreud, F., Pissaloux, E., et Orange, C. (2004). Validation of a dynamic electronic obstacles map. Actes de ECVHI'04: European Conference on Assistive Technologies for Vision and Hearing Impairment, Grenade, Espagne.
- [2004acti104] Maingreud, F., Vélazquez, R., et Pissaloux, E. (2004). Understanding environment structure with tactile map. pages 539–545. IEEE 8th International Conference on Information Visualisation, Londres, Royaume-Uni.
- [2004acti97] Médéric, P., Pasqui, V., Plumet, F., et Bidaud, P. (2004). Design of a walking-aid and sit to stand transfer assisting device for elderly people. Actes de ROMANSY'04 : 15th CISM-IFTOMM Symposium on Robot Design, Dynamics and Control, St Hubert, Canada.
- [2004acti110] Médéric, P., Pasqui, V., Plumet, F., et Bidaud, P. (2004). Sit to Stand Transfer Assisting by an Intelligent Walking-Aid. CLAWAR'04 : 7th International Conference on Climbing and Walking Robots, Madrid, Espagne.
- [2004acti119] Médéric, P., Pasqui, V., Plumet, F., Bidaud, P., et Guinot, J. (2004). Control of an active walking aid during the sit to stand transfer. Actes sur CD-ROM de IARP'04: 3rd International Advanced Robotics Programme - International Workshop on Technical Challenges for Dependable Robots in Human Environments, Salford, Angleterre.
- [2004acti451] Meyer, J.-A. (2004). Le projet Psikharpax: objectifs et réalisations. Dans Ghallab, rédacteur, 2èmes Journées du Programme Interdisciplinaire ROBEA, pages 35–42. Publication LAAS, Toulouse.
- [2004acti458] Meyer, J.-A., Guillot, A., Pirim, P., et Berthoz, A. (2004). Psikharpax: An autonomous and adaptive artificial rat. Dans Proceedings of the 35th International Symposium on Robotics (ISR2004). CD ROM ISR, Paris.
- [2004acti279] Mostafaoui, G., Achard, C., et Milgram, M. (2004). Object velocity estimation on images sequences by Hough Transform with projection. tome 3, pages 83–86. ICPR (International Conference on Pattern Recognition), Cambridge, UK.
- [2004acti464] Muratet, L., Doncieux, S., et Meyer, J.-A. (2004). A biomimetic reactive navigation system using the optical flow for a rotary-wing UAV in urban environment. Dans Proceedings of the 35th International Symposium on Robotics (ISR2004), CD ROM ISR, Paris.
- [2004acti100] Ortmaier, T., Weiss, H., et Hirzinger, G. (2004). Telepräsenz und Teleaktion in der minimal invasiven Chirurgie. Robotik 2004, Leistungsstand, Anwendungen, Visionen, Trends, Veranstalter: VDI/GMA und DGR, Munich, Allemagne.
- [2004acti283] Oudot, L., Prevost, L., et Milgram, M. (2004). An activation-verification model for on-line text recognition. pages 9–13. IWFHR'04 (International Workshop on Frontier of Handwriting Recognition), Tokyo, Japon.
- [2004acti284] Oudot, L., Prevost, L., et Moises, A. (2004). Self-supervised adaptation for handwritten text recognition. pages 485–491. IWFHR'04 (International Workshop on Frontier of Handwriting Recognition), Tokyo, Japon.

- [2004acti281] Oudot, L., Prevost, L., et Moises, A. (2004). Self-supervised writer adaptation using perceptive concepts: Application to on-line text recognition. tome 2, pages 598–601. ICPR'04 (International Conference on Pattern Recognition), Cambridge, UK.
- [2004acti107] Pissaloux, E., Vélazquez, R., et Maingraud, F. (2004). On 3D World Perception: Towards a Definition of a Cognitive Map based Electronic Travel Aid. 26th Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society, San Francisco, Etats-Unis.
- [2004acti101] Sallé, D. et Bidaud, P. (2004). An Optimal kinematic design for a highly dextrous MIS instrument. pages 399–408. Actes de ARK'04 : Advances in Robot Kinematics, Sestri Levante, Italie.
- [2004acti102] Sallé, D., Bidaud, P., et Cepolina, F. (2004). Task based optimization method for the design of modular minimally invasive surgery instruments. Actes de ROMANSY'04 : 15th CISM-IFTOMM Symposium on Robots and Manipulators, Montreal, Canada.
- [2004acti90] Sallé, D., Bidaud, P., et Morel, G. (2004). Optimal Design of High Dexterity Modular MIS Instrument for Coronary Artery Bypass Grafting. tome 2, pages 1276– 1281. Actes de ICRA'04 : IEEE International conference on Robotics and Automation, La Nouvelle Orléans, Etats-Unis.
- [2004acti105] Sallé, D., Cepolina, F., et Bidaud, P. (2004). Surgery grippers for Minimally Invasive Heart Surgery. IMG04, Intelligent Manipulation and Grasping Conference, Gêne, Italie.
- [2004acti78] Schramm, F. et Morel, A., G. and Lottin (2004). Image Based Visual Servoing from Groups of 3D point. Actes de ISR'04: 35th International Symposium on Robotics, Paris, France.
- [2004acti89] Schramm, F. et Morel, G. (2004). A Calibration free Analytical Solution to Image Points Path Planning that Ensures Visibility. tome 1, pages 485–490. Actes de ICRA'04 : IEEE International conference on Robotics and Automation, La Nouvelle Orléans, Etats-Unis.
- [2004acti88] Schramm, F., Morel, G., Micaelli, A., et Lottin, A. (2004). Extended 2D Visual Servoing. tome 1, pages 267–273. Actes de ICRA'04 : IEEE International conference on Robotics and Automation, La Nouvelle Orléans, Etats-Unis.
- [2004acti278] S.H., I. et Benosman, R. (2004). Geometric Construction of the Caustic Curves for Catadioptric Sensors. Proceedings of Int Conference on Image Processing ICIP 2004, Singapour.
- [2004acti80] Shi, J., Médéric, P., Pasqui, V., Morel, G., et Wang, S. (2004). Preliminary Results on the Design of a Novel Laparoscopic Manipulator. Proceedings of the 11th world congress on the theory of machines and mechanisms, Tianjin, R.P. Chine.
- [2004acti476] Sigaud, O., Gourdin, T., et Wuillemin, P.-H. (2004). Improving MACS thanks to a comparison with 2TBNs. Dans Proceedings of the Genetic and Evolutionary Computation Conference, GECCO'04, pages 810–823. Springer Verlag.
- [2004acti289] Smadja, L., Benosman, R., et Devars, J. (2004). Cylindrical Sensor Calibration Using Lines. IEEE European Conference on Computer Vision 04, Proc. Omnivis' 04, Prague.
- [2004acti288] Smadja, L., Benosman, R., et Devars, J. (2004). Non-linear Sensor Calibration Using a Line Detection. International Conference on Image Processing 04, Singapour.
- [2004acti112] Velázquez, R. et Pissaloux, E. (2004). Design of Shape Memory Alloy Helical Springs Using Force and Time Response Criteria. Mechatronics & Robotics 2004, Aix la Chapelle, France.
- [2004acti103] Vitrani, M., Nikitczuk, J., Morel, G., et Mavroidis, C. (2004). Torque Control of Electro-Rheological Fluidic Actuators. tome 6, pages 5072–5077. Actes de ACC'2004 : American Control Conference, Boston Massachusetts, Etats-Unis.
- [2004acti92] Vitrani, M., Nikitczuk, J., Morel, G., et Mavroidis, C. (2004). Torque Control of Electrorheological Fluidic Actuators for Haptic Vehicular Instrument Controls. tome 1, pages 764–769. ICRA'04 - IEEE International conference on Robotics and Automation, La Nouvelle Orléans, Etats-Unis.
- [2004acti94] Vélazquez, R., Pissaloux, E., et Le Polotec, P. (2004). Towards a Local Spatial Representation System for Mobility Assistance of the Blind. Actes de ECVHI'04: European Conference on Assistive Technologies for Vision and Hearing Impairment, Grenade, Espagne.

- [2004acti83] Vélazquez, R., Szewczyk, J., Pissaloux, E., et Hafez, M. (2004). Design and Characterization of a Shape Memory Alloy Based Micro-Actuator for Tactile Stimulation. pages 3–8. 2004 IEEE International Symposium on Industrial Electronics, (ISIE04), Ajaccio, France. ISBN: 0-7803-8305-2 (CD).
- [2004acti82] Vélazquez, R., Szewczyk, J., Pissaloux, E., et Hafez, M. (2004). Touch Stimulation through a SMA Actuated Micro-Mechanism. pages 1405–1410. 14th IEEE-SPIE Symposium on Electronics for High Energy Physics, Photonics and Web Engineering, Varsovie, Pologne.
- [2004acti91] Zanne, P., Morel, G., et Plestan, F. (2004). Robust 3D Vision Based Control and Planning. tome 5, pages 4423–4428. Actes de ICRA'04 : IEEE International conference on Robotics and Automation, La Nouvelle Orléans, Etats-Unis.
- [2004acti114] Zemiti, N., Ortmaier, T., et Morel, G. (2004). A New Robot for Force Control in Minimally Invasive Surgery. tome 4, pages 3643–3648. IROS 2004; 2004 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Sendai, Japon.
- [2004acti99] Zemiti, N., Ortmaier, T., Vitrani, M., et Morel, G. (2004). A Force Controlled Laparoscopic Surgical Robot without Distal Force Sensing. ISER 2004; 9th International Symposium on Experimental Robotics, Singapour.

Publications dans des conférences nationales avec comité de lecture (ACLN)

- [2007actn670] Ben Amar, F., Bidaud, P., Barthelémy, S., et Grand, C. (2007). Mobilité et stabilité des systèmes à roues et/ou pattes. Actes des Journées Nationales de Recherche en Robotique JNRR'07, Strasbourg, France.
- [2007actn678] Chang, R. et Benosman, R. (2007). Synchronisation de réseaux de caméras à partir d'objets rigides. Journées Orasis, Congrès des jeunes chercheurs en vision par ordinateur, Obernai, France.
- [2007actn636] Charbuilet, C., Gas, B., Chetouani, M., et Zarader, J. (2007). Combinaison de codeurs par algorithme génétique ; Application à la vérification de locuteur. GRETSI'07, Troyes, France.
- [2007actn596] Clady, X., Negri, P., Milgram, M., et Poulencard, R. (2007). Reconnaissance multiclassées de type de véhicules à l'aide d'algorithme de votes sur des contours orientés. Dans Grets, Troyes, France.
- [2007actn635] Dahmani, H., Selouani, S., Chetouani, M., et Doghmane, N. (2007). Ressources linguistiques pour l'assistance aux aphasiques d'une région de l'est algérien. RJCP'07, Paris, France.
- [2007actn748] Ketchazo, C. et Chetouani, M. (2007). Extraction de caractéristiques dans les signaux de parole pathologique. Journées de Phonétique Clinique, Grenoble, France.
- [2007actn632] Muhammad, S., Prevost, L., Belaroussi, R., et Milgram, M. (2007). Combinaison de réseaux neuronaux pour la localisation des caractéristiques faciales dans des images de visages sans contrainte d'orientation. pages 305–307. CAP'07 (Conférence francophone sur l'Apprentissage automatique), Grenoble, France.
- [2007actn595] Negri, P., Clady, X., Milgram, M., et Poulencard, R. (2007). Système de reconnaissance multiclassées de type de véhicule. Dans Orasis, Obernai, France.
- [2007actn634] Ringeval, F., Chetouani, M., et Zarader, J. (2007). Analyse et identification automatique des troubles de la parole chez les enfants autistes. RJCP'07 (Réseau de Jeunes Chercheurs en Parole), Paris, France.
- [2006actn594] Bailly, K., Clady, X., Benosman, R., Chetouani, A., et Milgram, M. (2006). Système multivues pour l'analyse des gestes et du regard du bébé : application à la détection des troubles du langage. Dans MajecStic, Lorient, France.
- [2006actn350] Degris, T., Sigaud, O., et Wuillemin, P.-H. (2006). Apprentissage de la structure des processus de décision markoviens factorisés pour l'apprentissage par renforcement. Dans Actes de la conférence JFPDA'06, pages 89–96. Toulouse.
- [2006actn687] Le Garrec, J., Andriot, C., Merhliot, X., et Bidaud, P. (2006). Virtual grasping of deformable objects with exact contact friction in real time. In proceedings of International Conferences in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision WSCG 2006.

- [2006actn737] Mokhber, A., Achard, C., et Milgram, M. (2006). Reconnaissance d'actions par des caractéristiques globales. MajecStic.
- [2006actn593] Negri, P., Clady, X., et Milgram, M. (2006). Reconnaissance par vision du type d'un véhicule. Dans MajecStic, Lorient, France.
- [2006actn721] Pissaloux, E., Maingreud, F., Velazquez, R., et Fontaine, E. (2006). Validation expérimentale du concept d'aide cognitive à la déambulation. pages 271–287. HANDICAP 2006, Paris, France.
- [2006actn681] Sallé, D. et Bidaud, P. (2006). Conception optimale de systèmes robotiques redondants pour la chirurgie mini-invasive. Actes du Congrès Français de Mécanique.

Conférences internationales invitées (INVI)

- [2007invi643] Pasqui, V., Plumet, F., Saint-Bauzel, L., et Bidaud, P. (2007). Design and control of rehabilitations devices. 2007 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Roma, Italy.
- [2007invi644] Pasqui, V., Saint-Bauzel, L., et Bidaud, P. (2007). Robotique pour l'assistance et la rééducation. First National conference on Mechanics and Engineering Systems, Boumerdes, Algérie.
- [2007invi700] Pissaloux, E. (2007). Neurocognitive approach to visual handicap. European Conference on Visually and Hearing Impairment (ECVHI), Granada. (tutoriel).
- [2007invi699] Pissaloux, E. (2007). Towards cognitive vision. CONACYT 13^o Simposio de Investigación y Desarrollo Tecnológico, Aguascalientes, Mexico.
- [2006invi157] Pissaloux, E. (2006). On Image processing, Vision and Human Visual Perception. Workshop on « Digital Imaging and Pattern Recognition » de l'Austrian Association for Pattern Recognition (OAGM/AAPR), Innsbruck, Autriche.
- [2005invi584] Bailly, K., Clady, X., Benosman, R., et Milgram, M. (2005). Visual perception for hands and gaze tracking in 3-9 months old childs. News Tools for new approaches of the babies Prince and Pile Programs. Dans European Congress of Waihm (World Association for Infant Mental Health), Rome, Italie.
- [2005invi156] Bidaud, P. (2005). Microrobotics system for minimally invasive surgery and micromanipulation. Keynote paper MMAR'05 : IEEE International conference on Methods and Model in Automation and Robotics, Miedzyzdroje, Pologne.
- [2005invi322] Chetouani, M. (2005). Non-linear predictive modelling for future speech processing applications. IEEE UKRI IAS Chapter sponsored Seminar & Technical Meeting, Stirling.
- [2005invi311] Hussain, A., Chetouani, M., Squartini, S., Bastari, A., et Piazza, F. (2005). Up-to-date Review of Non-Linear Speech Enhancement. NON LInear Speech Processing (NOLISP 05), Barcelone, Espagne.
- [2005invi567] Régnier, S., Rougeot, P., et Chaillet, N. (2005). Forces analysis for micro-manipulation. Dans Actes sur CD ROM de CIRA'05 : IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation, Espoo, Finlande. Session invitée.
- [2004invi152] Bidaud, P. (2004). Advanced robotics systems for MIS and rehabilitation. Keynote paper. Conf on Interdisciplinary Approach to Medical Solutions, Leeds, Royaume Uni.
- [2004invi151] Bidaud, P. et Guinot, J. (2004). Modeling and Design of robot complex architectures. IFToMM'03 : the 11th world congress on the theory of machines and mechanisms, Tianjin, R.P. Chine.
- [2004invi310] Chetouani, M., Gas, B., et Zarader, J. (2004). Learning Vector Quantization and Neural Predictive Coding for Nonlinear Speech Feature Extraction. EUropean Signal Processing CONference 2004 (EUSIPCO'04), Vienne, Autriche.
- [2004invi153] Pissaloux, E. (2004). On the Relation between Human and Computer Vision. IEEE ICIG (Int. Conf. on Image and Graphics), Hong-Kong, Chine.

Conférences nationales invitées (INVN)

- [2006invn702] Pissaloux, E. (2006). Déplacement des déficients visuels dans l'espace: principes et aides technologiques. ARIBa (Assoc. de Recherche et d'Initiatives en Basse Vision) et INSERM, U371, Lyon, France.
- [2006invn701] Pissaloux, E. (2006). Image processing, vision and visual perception : from physiology to architecture. pages 165–172. Int. Conf. on Vision, New Zealand.
- [2006invn703] Velazquez, R. et E., P. (2006). A Low-Cost Highly Potable Tactile Display based on Shape Memory Alloy Micro-Actuators. Eurohaptics, Paris, France.

Communications sans actes (COM)

- [2007com750] Achard, C. et Mokhber, A. (2007). Reconnaissance d'actions. Dans Action Spécifique Geste et Action, GdR ISIS, .
- [2007com754] Achard, C., Mokhber, A., Qu, X., et Milgram, M. (2007). Reconnaissance d'actions, Action Spécifique Geste et Action. GdR ISIS.
- [2007com647] Guinot, J. (2007). Mécanique: Leonard de Vinci et les ingenieurs italiens de la Renaissance. Collège des Universités de Paris, Réfectoire des Cordeliers, La passion Leonard.
- [2007com664] Mabit, C., Pinault, S., Mammar, H., Besse, M., Lucas, S., Oliveres, S., Pechmagre, C., et Rakotonirina, A. (2007). Comparaison de plusieurs systèmes de positionnement en protonthérapie. SFPM 07, Société Française de Physique Médicale, St Malo, France.
- [2007com663] Pinault, S., Morel, G., Ferrand, R., Auger, M., et Mabit, C. (2007). Eagle, an infrared registration system for patient positioning. PTCOG 07, Particle Therapy Co-Operative Group Zibo, Chine.
- [2006com749] Achard, C. et Mokhber, A. (2006). Reconnaissance d'actions de la vie de tous les jours. Dans AILISA'06, modélisation des données d'environnements multiperceptifs en santé,, .
- [2006com753] Achard, C. et Mokhber, A. (2006). Reconnaissance d'actions de la vie de tous les jours. AILISA'06 : modélisation des données d'environnements multiperceptifs en santé.
- [2006com671] Brener, N., Ben Amar, F., et Bidaud, P. (2006). Modeling lattice modular systems with space groups. Robotics Sciences and Systems Workshop on Self-reconfigurable Modular Robots, Philadelphie, USA.
- [2006com351] Dolle, L., Khamassi, M., Guillot, A., et Chavarriaga, R. (2006). Coordination of learning modules for competing navigation strategies into different mazes. Dans Poster presented at Workshop Parallel memory systems for spatial cognition, Rome, Italy.
- [2006com665] Dombre, E., Poignet, P., Renaud, P., Sauvée, M., Triboulet, J., Bidaud, P., Morel, G., Ortmaier, T., Vitrani, M., Rotinat-Libersa, C., Jardin, A., Bonnet, N., Karouia, M., Chavanon, O., Daanen, V., et Troccaz, J. (2006). Projet GABIE : Guidage Actif Basé sur l'Imagerie Echographique. Journées bilan des projets ROBEA, Paris, France.
- [2006com637] Mokhber, A., Achard, C., et Milgram, M. (2006). Reconnaissance d'actions par des caractéristiques globales. Journée Jeunes Chercheurs en Visage-Geste-Mouvement, Paris, France.
- [2006com758] Pasqui, V. (2006). Le robot d'assistance aux déplacements MONIMAD. Conférence Nationale AILISA'06, Ivry sur Seine.
- [2005com321] Belaroussi, R., Ivaldi, W., L., P., et M., M. (2005). Localisation du visage, des yeux et fusion multi-caméras. Journée « Analyse de visage », GdR ISIS Thème E, janvier 2005.
- [2005com219] Bernardoni, P., Libersa, C., Bidart, C., Friconneau, J., Bidaud, P., et Millet, O. a. (2005). Une nouvelle méthode de conception de mécanismes à déformations réparties et actionnement discret. 17ème Congrès Français de Mécanique, Troyes, France.
- [2005com210] Dombre, E., Pierrot, F., Poignet, P., Renaud, P., Sauvée, M., Triboulet, J., Bidaud, P., Morel, G., Ortmaier, T., Pinault, S., Vitrani, M., Gravez, P., Bonnet, N., Karouia, M., Chavanon, O., Daanen, V.,

- et Troccaz, J. (2005). Projet GABIE : Guidage Actif Basé sur l'Imagerie Échographique. Journées CNRS ROBEA, Montpellier, France.
- [2005com209] Maingreud, F., Pissaloux, E., et Berthoz, A. (2005). Intégration de l'espace via retour tactile global & carte cognitive. Journées du GDR STIC Santé/IEEE EMB France/SFOP, Paris, France.
- [2005com217] Médéric, P., Pasqui, V., Plumet, F., et Guinot, J. (2005). Conception d'un système d'assistance pour les personnes âgées. Actes sur CD-RoM du 17ème Congrès Français de Mécanique, Troyes, France.
- [2005com221] Morel, G. et Gangloff, J. (2005). Commande Référencée Capteur en Robotique Médicale et Chirurgicale. pages 131–142. Actes de JNNR'05 : 5èmes Journées Nationales de la Recherche en Robotique, Guidel, France.
- [2005com757] Pasqui, V. (2005). MONIMAD, une interface robotique pour l'aide à la verticalisation et à la déambulation. Séminaire thématique inter-projets Recherche technologique pour l'aide et l'assistance à domicile des personnes âgées, Grenoble, France.
- [2005com214] Pissaloux, E. (2005). De la perception de l'espace et de son intégration dans une aide à la navigation de déficients visuels « Lunettes Intelligentes ». Journée « Vision », SFOP (Société Française de l'Optique Physique), Paris, Hôpital XV-XX, France.
- [2005com223] Pissaloux, E. et Berthoz, A. (2005). On space and its integration in navigation tools for visually impaired. Journées PICS, Program International of Scientific Cooperation, Workshop Franco-Singapourien, INRIA, Singapour.
- [2005com222] Pissaloux, E. et Berthoz, A. (2005). Space and its visuo-inertio-tactile representation. Journées PICS, Program International of Scientific Cooperation, Workshop Franco-Singapourien, INRIA, Singapour.
- [2005com211] Pissaloux, E., Berthoz, A., et Maingreud, F. (2005). Projet HuPer, Rapport d'avancement. Journées du Programme ROBEA, Montpellier, France.
- [2005com213] Rougeot, P., Régnier, S., et Chaillet, N. (2005). Confrontation modèle expérimentations des forces du micro-monde pour la micro-manipulation. Actes sur CD ROM du Séminaire de micro-assemblage, EPFL, Lausanne, Suisse.
- [2005com218] Sallé, D. et Bidaud, P. (2005). Conception optimale de systèmes robotiques redondants pour la chirurgie mini-invasive. 17ème Congrès Français de Mécanique, Troyes, France.
- [2005com215] Velazquez, R., Hafez, M., Szewczyk, J., et Pissaloux, E. (2005). Etude Théorique et Expérimentale des Propriétés Thermomécaniques des Alliages à Mémoire de Forme: Application à la Conception des Actionneurs du Type Antagoniste. 17ème Congrès Français de Mécanique, Troyes, France.
- [2005com220] Velázquez, R., Szewczyk, J., Hafez, M., et Pissaloux, E. (2005). Une Interface Tactile Portable à Bas Coût pour le Handicap Visuel. 5èmes Journées Nationales de la Recherche en Robotique, Guidel, France.
- [2004com202] Dombre, E., Michelin, M., Poignet, P., Bidaud, P., Morel, G., Sallé, D., Médéric, P., Gravez, P., Karouia, M., et Bonnet, N. (2004). Projet MARGE: Modélisation, Apprentissage et Reproduction du Geste Endochirurgical. Journées CNRS-ROBEA, Toulouse, France.
- [2004com320] M., C., Faundez-Zanuy, M., Gas, B., et Zarader, J. (2004). Non-linear speech feature extraction for phoneme classification and speaker recognition. Meeting COST 277, Limerick, Irlande.
- [2004com203] Maingreud, F., Pissaloux, E., et Gellin, R. (2004). Notion d'obstacles au déplacement et de leur perception : définition d'une interface visuo-tactile. Handicap2004, Paris, France.
- [2004com204] Pissaloux, E. (2004). Aides technologiques aux déplacements des déficients visuels : un état de l'art en France. Journée de Travail de l'IFRATH, Approche, Paris, France.
- [2004com208] Schaff, M., Rumeau, P., Steenkeste, F., Pasqui, V., Dupourque, V., Mederic, P., Moulias, S., et Noury, N. (2004). Aides intelligentes à la marche, une nécessité pour la compensation du handicap locomoteur chez la personne âgée. Colloque les nouvelles technologies dans la cité, Rennes, France.
- [2004com206] Velazquez, R. et Pissaloux, E. (2004). Miniature en Alliages à Mémoire de Forme pour l'Affichage Tactile d'Informations. 3ème Journées du CNRS RTP Micro-Robotique, Lausanne, France.

- [2004com207] Zemiti, N., Ortmaier, T., et Morel, G. (2004). MC2E : un robot de chirurgie mini-invasive commandé en effort. JJCR, Douai, France.

Brevets (BR)

- [2005br723] Leroux, C. et Martin, L. (2005). Procédé de mise en correspondance d'images stéréoscopique. Brevet fr 12359.
- [2005br853] Morel, G. et Zemiti, N. (2005). Dispositif de trocart pour le passage d'un instrument chirurgical. PCT WO 2005/067804..
- [2004br239] Herry, S., Gas, B., Sedogbo, C., et Zarader, J. (2004). Procédé d'identification automatique de langues, en temps réel, dans un signal audio et dispositif de mise en oeuvre. Brevet National n° 04 02597 de Mars 2004 étendu à l'europe et USA (PCT : 050869).

Thèses et habilitations à diriger des recherches (THDR)

- [2007thdr736] Achard, C. (2007). HDR : Du traitement d'images à la reconnaissance des formes. Habilitation à diriger des recherches, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2007thdr181] Girot, M. (2007). Plate-forme d'étude de la Mécanotransduction cellulaire. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2007thdr182] Herry, S. (2007). Détection automatique de langue par discrimination d'expert. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2007thdr769] Ivaldi, W. (2007). Synthèse de vue frontale et modélisation 3d de visages par vision multi-caméra. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie.
- [2007thdr742] Ivaldi, W. (2007). Synthèse de vue frontale et modélisation 3D de visages par vision multi-caméras. Thèse de doctorat, ISIR/Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2007thdr178] Khamassi, M. (2007). Rôles complémentaires du cortex préfrontal et du stratum dans l'apprentissage et le changement de stratégies de navigation fondées sur la récompense chez le rat. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2007thdr170] Le Garrec, J. (2007). Simulation multimodale interactive pour le prototypage virtuel. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2007thdr171] Lemenn, F. (2007). Evaluation et optimisation de la locomotion de systèmes mobiles reconfigurables. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2006thdr770] Belaroussi, R. (2006). Localisation de visages. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie.
- [2006thdr741] Belaroussi, R. (2006). Localisation du visage dans images et séquences vidéos couleur. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2006thdr680] Benosman, R. (2006). HDR: Vision Omnidirectionnelle : Théorie, Capteurs et Applications. Habilitation à diriger des recherches, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2006thdr180] Hennion, B. (2006). Une approche bio-inspirée de la locomotion quadrupède. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2006thdr172] Médéric, P. (2006). Conception et Commande d'un système robotique d'assistance à la verticalisation et à la déambulation. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2006thdr752] Morel, G. (2006). HDR : Robotique de manipulation : commande référencée capteurs et applications médico-chirurgicales. Habilitation à diriger des recherches, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2006thdr740] Régnier, S. (2006). HDR : La manipulation aux échelle microscopiques. Habilitation à diriger des recherches, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2006thdr173] Shramm, F. (2006). Contribution à l'asservissement visuel . La commande 2D étendue. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.

- [2006thdr179] Velazquez-Guerrero, R. (2006). Contribution à la conception et à la réalisation d'interfaces tactiles portables pour les déficients visuels. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2006thdr174] Vitrani, M. (2006). Asservissement visuel à partir d'images échographiques. Application à la chirurgie intra-cardiaque. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2005thdr768] Bigrone, E. (2005). Détection et caractérisation de points singuliers pour l'appariement et l'indexation d'images couleurs. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2005thdr177] Cepolina, F. (2005). Development of microtools for surgical applications. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2005thdr168] Cepolina, F. (2005). Thèse de doctorat en co-tutelle. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2005thdr167] Desars, V. (2005). Conception et commande d'une micro-structure active à haute mobilité. Application à la chirurgie mini-invasive. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2005thdr166] Dionnet, F. (2005). Télé-micromanipulation par adhésion. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2005thdr378] Flacher, F. (2005). Génération Ascendante de Coordination Spatiale. Vers une conception automatisée du contrôle de coordination spatiale. Thèse de doctorat, spécialité informatique, LIP6/AnimatLab, Université Pierre et Marie Curie, Paris, France.
- [2005thdr679] Gas, B. (2005). HDR : Méthodes neuronales pour l'extraction de caractéristiques non linéaires et discriminantes: application aux signaux de parole. Habilitation à diriger des recherches, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2005thdr766] Ieng, S. (2005). Etude des propriétés géométriques des capteurs panoramiques. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2005thdr175] Maingreau, F. (2005). Une contribution à la perception de l'espace et son intégration dans une aide pour la navigation des déficients visuels. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2005thdr767] Modtafaoui, G. (2005). Détection de mouvements et suivi de personnes dans les séquences d'images couleur. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2005thdr467] Robert, G. (2005). MHiCS, une architecture de sélection de l'action Motivationnelle et Hiérarchique à Systèmes de Classeurs pour Personnages Non Joueurs adaptatifs. Thèse de doctorat, spécialité informatique, LIP6/AnimatLab, Université Pierre et Marie Curie, Paris, France.
- [2005thdr176] Zemiti, N. (2005). Commande en effort des systèmes robotiques pour la chirurgie mini-invasive. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2004thdr163] Bernardoni, P. (2004). Outils et méthodes de conception de structures mécaniques à déformations réparties et actionnement discret - Application à la micro-robotique. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2004thdr759] Chavy, C. (2004). Codeur neuronal prédictif : application au codage de phonèmes. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2004thdr760] Chetouani, M. (2004). Codage neuro-prédictif pour l'extraction de caractéristiques de signaux de paroles. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie.
- [2004thdr761] Dorval, T. (2004). Approches saillantes et psycho-visuelles pour l'indexation d'images couleur. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2004thdr762] Douret, J. (2004). Conception et réalisation d'un capteur stéréoscopique pour la détection en condition d'éclairage naturel. Application à l'analyse automatique du trafic. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2004thdr763] Fabrizio, J. (2004). Localisation d'obstacles coopératifs par systèmes de vision classiques et panoramiques. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.

- [2004thdr393] Gourichon, S. (2004). Utilisation d'un compas visuel pour la navigation d'un robot mobile. Thèse de doctorat, spécialité informatique, LIP6/AnimatLab, Université Pierre et Marie Curie, Paris, France.
- [2004thdr164] Grand, C. (2004). Optimisation et commande des modes de déplacement des systèmes locomoteurs hybrides roue-patte. Application au robot Hylos. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2004thdr764] Ieng, S. (2004). Méthodes robustes pour la détection et suivi des marquages. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2004thdr765] Labayrade, R. (2004). Détection générique, robuste et rapide d'obstacles routiers par stéréovision embarquée. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2004thdr165] Sallé, D. (2004). Conception Optimale d'Instruments Robotisés à Haute-Mobilité pour la Chirurgie Mini-Invasive. Thèse de doctorat, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.
- [2004thdr473] Sigaud, O. (2004). Comportements adaptatifs pour des agents dans des environnements informatiques complexes. Habilitation à diriger des recherches, Université Pierre et Marie Curie, Paris 6.

ANNEXE 1 : LISTE DES PERSONNELS PERMANENTS DE L'ISIR

NOM	Prénom	Etablissement	Section CNU ou CN
Professeurs (9)			
BIDAUD	Philippe	Paris 6	60
DEVARS	Jean	Paris 6	61
DO	Manh-Cuong	Paris 11	74
GUINOT	Jean-Claude	Paris 6	60
MILGRAM	Maurice	Paris 6	61
MOREL	Guillaume	Paris 6	60
PISSALOUX	Edwige	Univ. Rouen	61
SIGAUD	Olivier	Paris 6	27
ZARADER	Jean-Luc	Paris 6	61
Directeur de recherche (1)			
MEYER	Jean-Arcady	CNRS	CN 27
Maîtres de Conférences HDR (5)			
ACHARD	Catherine	Paris 6	61
BENOSMAN	Benjamin Ryad	Paris 6	61
GAS	Bruno	Paris 6	61
GUILLOT	Agnès	Paris 10	69
REGNIER	Stéphane	Paris 6	60
Maîtres de Conférences (13)			
BELLOT	Delphine	Paris 6	60
BEN AMAR	Faiz	UVSQ	60
CHETOUANI	Mohamed	Paris 6	61
CLADY	Xavier	Paris 6	61
DONCIEUX	Stéphane	Paris 6	27
GRAND	Christophe	Paris 11	60
HALIYO	D. Sinan	Paris 6	60
IENG	Sio-Hoï	Paris 6	61
PADOIS	Vincent	Paris 6	27
PASQUI	Viviane	Paris 6	60
PLUMET	Frédéric	UVSQ	61
PREVOST	Lionel	Paris 6	61
SZEWCZYK	Jérôme	UVSQ	60
Ingénieurs – Techniciens - Administratifs (3)			
DAVID	Pascale	CNRS	
TESTA	Alain	CNRS	
VIÉ	Michèle	Paris 6	

ANNEXE 2 : LISTE DES PERSONNELS NON PERMANENTS DE L'ISIR

1. Attachés Temporaires d'Enseignement et de Recherche

NOM	Prénom		Etablissement
CHANG	Richard		Paris 6
DAUNAY	Bruno		Paris 6
SAINT-BAUZEL	Ludovic		Paris 6
VITARD	Julien		Paris 6
VITRANI	Marie-Aude		Paris 6

2. Autres Post-Doctorants

NOM	Prénom	Durée	Financement
BELAROUCSI	Rachid	12 mois	Contrat européen
PAIK	Jamie Kyujin	12 mois	Contrat européen
REGUINE KHAMASSI	Medhi	9 mois	Contrat européen
XIE	Hui	12 mois	Contrat européen

3. Doctorants sur les sites de l'ISIR

NOM	Prénom	Début	Financement
ABBACI	Ahlem	10/2006	Contrat Européen
ANGELI	Adrien	10/2005	Bourse DGA
BAILLY	Kévin	02/2005	Bourse EADS
BARTHELEMY	Sébastien	10/2005	Allocation MESR
BESSERON	Guillaume	10/2003	ATER
BOLOPION	Aude	10/2007	Contrat Européen - Monitorat
BRU	Bertrand	10/2007	Allocation MESR
BRENER	Nicolas	10/2003	Contrat RP
CAGNEAU	Barthélémy	10/2005	Allocation MESR – Monitorat
CAI	Viet Anh Dung	10/2007	Allocation MESR – Monitorat
CHARBUILLET	Christophe	09/2004	Allocation MESR
COUVERTURE	Charlie	10/2007	Allocation MESR – Monitorat
DEBAECKER	Thibaud	10/2006	Allocation MESR – Monitorat
DOLLÉ	Laurent	10/2006	Contrat Européen
EL DAOU	Hadi	10/2005	Bourse Etranger
FONTAINE	Eléanor	10/2005	Allocation MESR
HASSAN ZAHRAEE	Ali	10/2007	Contrat Européen – Monitorat
JARRASSÉ	Nathanaël	02/2007	Contrat Européen
LHOMME-DESAGE	Damien	10/2004	Allocation MESR
LUCET	Eric	10/2006	Convention CIFRE

NOM	Prénom	Début	Financement
MAHDHAOUI	Ammar	10/2007	Allocation MESR-Monitorat
MARTINET	Louis-Emmanuel	10/2006	Contrat Européen
MILLET	Guillaume	10/2005	Allocation MESR-Monitorat
MIROIR	Mathieu	10/2005	Convention CIFRE
MOKHBER	Arash	10/2005	Allocation MESR
MOURET	Jean-Baptiste	10/2005	Allocation MESR
MUHAMAD HANIF	Shehzad	10/2006	Bourse Etranger
NEGRI	Pablo	10/2004	Contrat Industriel
N'GUYEN	Quoc Dinh	10/2006	Allocation MESR
RINGEVAL	Fabien	10/2006	Allocation MESR-Monitorat
ROMERO	Hugo	05/2004	Bourse Doctorat Ingénieur
ROMERO RAMIREZ	Miguel	10/2007	Bourse Etranger(Conacyt)
RUBRECHT	Sébastien	10/2007	Convention CIFRE
SALAÜN	Camille	09/2006	Allocation MESR-Monitorat

4. Doctorants sur sites extérieurs

NOM	Prénom	Début	Financement
BEGARD	Julien	10/2005	Contrat CEA
GAUTIER	Mathieu	04/2006	Contrat CEA
GRAYDEN	René	10/2005	Bourse Doctorat Ingénieur(DGA-CNRS)
GUITTENY	Vincent	10/2004	Convention CIFRE
KOZLOVA	Olga	02/2007	Convention CIFRE
LAMY	Xavier	10/2007	Contrat CEA
MANIER	Samuel	02/2007	Convention CIFRE
N'GUYEN	Steve	03/2007	Convention CIFRE
PACORET	Cécile	10/2007	Bourse Doctorat Ingénieur (CEA-CNRS)
PARA	Eric	10/2005	Convention CIFRE
PINAULT	Samuel	11/2004	Convention CIFRE
PIRES	Nuno	04/2006	Convention CIFRE
SOUVESTRE	Florent	02/2007	Convention CIFRE
TRUCHET	Anthony	10/2007	Contrat CEA
WOJAK	Julien	10/2007	Convention CIFRE

ANNEXE 3 : COMPOSITION DU COMITE D'ÉVALUATION DE FEVRIER 2006

Président : Marc RICHETIN, DR CNRS, LASMEA, Clermont Ferrand

Ali CHARARA, représentant le CNRS, champ thématique « Robotique – Automatique – Signal »

Jean FRÊNE, Professeur, LMS, Poitiers

Malik GHALLAB, DR CNRS, LAAS, Toulouse

Auke Jan IJSPEERT, Professeur, EPFL, Lausanne, Suisse

Maryse LA GREVE, Directrice de la Recherche de l'UPMC.

Gilles PERRIN, Institut Français du Pétrole, représentant de la section 09.

François PIERROT, DR CNRS, LIRMM, Montpellier, représentant de la section 07.

Jean-Charles POMEROL, Professeur, Président de l'UPMC.

François RIEUL, SAGEM SA

Jocelyne TROCCAZ, DR CNRS, TMIC-GMCAO, Grenoble

ANNEXE 4 : COMPOSITION DU CONSEIL DE LABORATOIRE

Le CL de l'ISIR est constitué de quatorze membres dont :

- un membre de droit (le Directeur) ;
- neuf membres élus ;
- quatre membres nommés par le Directeur.

Ils sont répartis comme indiqué dans le tableau ci-dessous entre les différents collèges et sous collèges.

Collège	Chercheurs et Enseignants-Chercheurs			ITA
Sous-collège	Rang A	Rang B	Non-permanents	
Elus	3	3	2	1
Nommés	1	2	1	0

Le premier conseil a été élu le 2 avril 2007. Seules 2 candidatures pour le collège des chercheurs/enseignants-chercheurs, sous-collège rang A ont été enregistrées. Aussi, en accord avec le CNRS (Mr Laplanche – chargé des affaires générales à l'AD Paris-Centre), le conseil de laboratoire a été limité à 13 membres (2 élus seulement pour le CEC-rang A contre 3 initialement). Cette solution présente par ailleurs l'avantage de mieux respecter la distribution rang A / rang B du laboratoire.

La proposition de composition du conseil de laboratoire pour l'ISIR résultant du vote et des nominations est donc :

- **Kévin BAILLY** (Nommé, Non permanents)
- **Delphine BELLOT** (Nommée, C/EC, rang B)
- **Philippe BIDAUD** (Directeur, membre de droit)
- **Xavier CLADY** (Elu, C/EC, rang B)
- **Stéphane DONCIEUX** (Elu, C/EC, rang B)
- **Jean-Claude GUINOT** (Nommé, C/EC, rang A)
- **Maurice MILGRAM** (Elu, C/EC, rang A)
- **Olivier SIGAUD** (Elu, C/EC, rang A)
- **Mathieu MIROIR** (Elu, Non permanents)
- **Guillaume MOREL** (Elu, C/EC, rang B)
- **Jean-Baptiste MOURET** (Elu, Non permanents)
- **Frédéric PLUMET** (Nommé, C/EC, rang B)
- **Michèle VIE** (Elue, ITA)