



Séminaires ISIR

Nicolas Perrin

10 Octobre 2013 à 10h00

Campus Jussieu, 4 place Jussieu, Paris
Salle de réunion H20

Titre : Présentation des activités de recherche

Résumé :

Je résumerai brièvement la plupart de mes travaux effectués depuis le début de ma thèse. Ces derniers concernent notamment la planification rapide de pas pour robots humanoïdes (ou plus généralement à pattes), ou encore la conservation d'équilibre avec le robot COMAN qui a la particularité de posséder de la compliance passive dans ses articulations.

Je mentionnerai également quelques travaux sur l'utilisation de la commande prédictive pour la marche humanoïde, ainsi que d'autres travaux préliminaires.

Enfin, je présenterai certaines pistes de recherches que je souhaite explorer dès à présent, et qui comprennent par exemple l'utilisation de méthodes formelles pour la planification et la commande de mouvements.

Bio :

Après des études d'informatique théorique à l'Ecole Normale Supérieure de Lyon, Nicolas Perrin a reçu en 2008 le diplôme de Master 2 de Logique Mathématique et Fondements de l'Informatique de l'Université Paris 7.

Entre 2008 et 2011, il a effectué une thèse en robotique humanoïde au JRL, Tsukuba, et au LAAS, Toulouse, sous la direction de Florent Lamiroux et d'Olivier Stasse.

Après un séjour en Allemagne au DLR, il a effectué un postdoc à l'Institut Italien de Technologie de Gênes, où il a travaillé sur des algorithmes de conservation d'équilibre pour le robot humanoïde COMAN.

Il depuis le 01 octobre 2013, chargé de recherche CNRS au sein de l'ISIR.