

AERIAL ROBOTICS 2017
PRELIMINARY PROGRAM

Mercredi 8 mars 2017

- 9h-10h Session Cas d'usage (Jacques Blanc-Tallon, Henry de Plinval)
 - Michel Cordonnier, Enedis
 - Philippe Boutémy, Veolia
- 10h30-12h - Session Conception Aéro (Pascal Morin)
 - Jean-Marc Moschetta, ISAE-SUPAERO, "Conception aérodynamique de micro-drones endurants et silencieux "
 - Christophe Bertholet, Alcore technology, "Exemples de conceptions de drones. L'expérience d'ALCORE Technologies"
- 13h30-15h Session Navigation (Bruno Steux, Ecole des Mines Paris)
 - Pedro Castilla-Garcia, de l'UTC - Robust autonomous navigation using quaternions approaches
 - Ioannis Sarras de l'Onera : Estimation globale de l'attitude et des biais gyros d'un corps rigide à partir de mesures vectorielles
 - Pascal Zunino (en attente) : Localisation indoor de drone à base de balises fixes.
- 15h30-17h - Session Sécurité (Henry de Plinval- ONERA)
 - Catherine Ronflé-Nadaud, DGAC-DSNA-DTI, "UAS operations: A risk based approach"
 - Yoko Watanabe, ONERA, "UAV navigation strategy planning for its safe and autonomous urban operation"
 - Patrick Chansou, Orange, Drones et Telecoms

Jeudi 9 mars 2017

- 8h45-9h45 Plénière - Laurent Jacquin – ONERA
- 10h-12h Session Commande et multi-drones (Isabelle Fantoni)
 - Nicolas Marchand, GIPSA-LAB, UAV piloting for dummies - An event-based approach
 - Antonio Franchi, LAAS-CNRS, Aerial robots that do not stumble on physical interaction
 - Paolo Robuffo Giordano, IRISA, Rennes - Recent results in Collective Control, State Estimation and Human Interaction for Quadrotors in Unstructured Environments"
- 13h15-14h15 Plénière - Guido de Croon , TU Delft

- 14h45-16h45 Session Capteurs embarqués et traitements (Franck Ruffier - CNRS- Université Aix-Marseille)
 - Tristan Allouis, YellowScan - Comparing DTM Accuracy with LiDAR, Photogrammetry and ground survey data
 - Julien Marzat, ONERA - Autonomous navigation in industrial cluttered environments using embedded stereo-vision
 - Stéphane Viollet, CNRS- Université Aix-Marseille – Stabilisation without accelerometer : a bio inspired approach
 - Michel Paindavoine, Université de Bourgogne - Smart Digital Camera based on Spatial Pre-Processing Filtering and Spike Generation