



# Second WorkShop du PEA Action

<http://action.onera.fr/>

22 Octobre 2008

LAAS  
Toulouse

Heure	Titre de la présentation	Présentateurs	Durée
8:30	<i>Accueil café</i>		0:30
9:00	Présentation du PEA Action	<b>Magali Barbier (Onera), Simon Lacroix (LAAS)</b>	0:30
9:30	Cooperation of Unmanned Aerial Vehicles with ground wireless sensor and actuator networks	<b>Anibal Ollero (Univ. de Sevilla, CATEC)</b>	0:40
10:10	Technologies clefs et contexte opérationnels pour le développement et les usages concrets de flottilles hétérogènes et autonomes sous-marines	<b>Vincent Rigaud (IFREMER)</b>	0:40
10:50	<i>Pause café</i>		0:15
11:05	Une approche multiagent pour la planification de missions aériennes	<b>Amal El Fallah Seghrouchni (LIP6)</b>	0:40
11:45	Theoretical study of ant-based algorithms for multiagent patrolling	<b>François Charpillet (LORIA)</b>	0:40
12:25	<i>Déjeuner Buffet</i>		1:15
13:40	Un système de perception multisensorielle pour la localisation précise et intégrée de robot mobile en environnement cartographié	<b>Roland Chapuis (LASMEA)</b>	0:40
14:20	Sur l'intégrité de la localisation des véhicules terrestres par hybridation de données GNSS et SIG	<b>Philippe Bonnifait (UTC, HEUDIASYC)</b>	0:40
15:00	Numérisation et modélisation 3D automatisées d'environnements urbains	<b>Nicola Papanicolaou (IGN)</b>	0:40
15:40	<i>Pause café</i>		0:15
15:55	A Distributed Algorithm for Collaborative Adaptive Sensing	<b>Joao Rendas (I3S)</b>	0:40
16:35	Méthodes ensemblistes pour la localisation et la cartographie dans un contexte de robotique sous-marine	<b>Luc Jaulin (Ensieta)</b>	0:40
17:15	Conclusion	<b>Magali Barbier (Onera), Simon Lacroix (LAAS)</b>	0:15
17:30	Fin		