

NAO TechDay

9h30 - Accueil des participants

9h45 - Séance inaugurale - Amphithéâtre Agora

Discours de **Claudie Haigneré**, Présidente d'Universcience,
Discours de **Bruno Maisonnier**, Président fondateur d'Aldebaran Robotics.

	<i>Amphithéâtre Agora</i>	<i>Classe numérique</i>
	Moving & Tasking	Ecoles
10h00 - 10h20	Human-Robot interaction with NAO Robot - A. Tapus, ENSTA Paristech (France)	Interactive IHM for Primary Schools - C. Cleder, ENSIM - Université du Maine (France)
10h25 - 10h45	NAO, Sport coach - N. Dandrimont, C. Fabre, B. Isableu, J.C. Martin, LIMSI-CNRS & CLAMS STAPS (France)	NAO supports children with a chronic disease - J. Janssen, R. Looije, TNO, Netherlands Organization of Applied Research (The Netherlands)
		Lycée
10h50 - 11h10	Developing human tasks for NAO - S. Sakka, IRCCYN (France)	Valider la chaîne d'acquisition du mouvement de la tête de NAO - T. Branenx, D. Billanou, Lycée Fabre (France)
11h15 - 11h35	Implementing a complete walking engine on NAO - M. Vendittelli, L. Iocchi, Università di Roma La Sapienza (Italy)	La cheville de NAO est-elle adaptée à Roméo ? Quelles sont les modifications à apporter à la chaîne d'information ? - P. Costa, Lycée Raspail (France)
	Learning	
11h40 - 12h00	Reinforcement learning with a robot - T. Boraud, Université de Bordeaux (France)	Deux activités pédagogiques sur le robot NAO mises en œuvre au lycée - P. Lilloni, H. Templier, Lycée Pierre-Gilles de Gennes (France)
12h05 - 12h25	Increase repertoire of skill of humanoid robot with little human intervention - E. Berger, Universität Freiberg (Germany)	Quelles activités pédagogiques possibles avec NAO ? - C. Liotard, P. Torsiello, ERM Automatismes (France)
12h30 - 12h50	Autonomous Knowledge Acquisition System for Humanoid Robots - D. Ramik, Université Paris Est Créteil (France)	Apprentissage des sciences par la robotique humanoïde et le geste sportif - L. Boutin, Lycée Turgot (France)
12h55 - 13h15	Developing a telephony module for NAO - D. Carsenat, 3il Ecole d'Ingénieurs (France)	NAO plays Motus - S. Lagrue, CRIL, Université d'Artois (France)

13h15 - Déjeuner

	<i>Amphithéâtre Agora</i>	<i>Classe numérique</i>
4h - Conférence	Perception	Education Supérieur
14h - 14h20	NAO plays Connect 4 - J. Laplace, Génération Robots (France)	Teaching: Human Robot Interaction Class - A. Tapus, ENSTA Paristech (France)
14h25 - 14h45	Humanoids with Auditory and Visual Abilities In Populated Spaces - B. Wrede, Universität Bielefeld (Germany)	NAO, support pertinent de formation aux Sciences pour l'Ingénieur dans les grandes Ecoles et en CPGE - J.M. Virely & C. Gamelon, ENS Cachan & Lycée la Martinière Montplaisir (France)
14h50 - 15h10	YOJI Project: Eyes, Ears, Legs for Inspection - H. Le Borgne, CEA (France)	NAO : Support fondamental à la pédagogie par projets en Master 2 - M. Taïx, C. Briand, P. Truillet, A. de Bonneval, I. Ferrane, J. Pinquier, LAAS-CNRS & IRTT (France)
	Emotion	
15h15 - 15h35	Emotion detection in the voice, speaker identification and social behavior adaptation of the robot - L. Devillers, A. Delaborde, M. Tahon, M. Soury, LIMSI-CNRS (France)	Robotics: Interest young academics for engineering - P. Wolters, RWTH Aachen University (Germany)
15h40 - 16h00	Emotion Expressions and Grounding Behavior with NAO - M. Häring, Universität Augsburg (Germany)	Create an exchange model for Humanoid Robots - D. Tsala Effa, T. Pinto, F. Boumédiène, Ecole nationale supérieure d'Ingénieurs de Limoges (France)

16h - Pause café

16h25 - 16h45	Expressive gesture for NAO - C. Pelachaud, Q.A. Le, Telecom Paristech (France)	Semantics architecture of multimodal interaction for ambient intelligence - S. Dourlens, LISV, Université Versailles St Quentin (France)
16h50 - 17h10	Picturing All the NAOs	Robots in the Cloud - F. Esser, O. Neumann, HAW Hamburg, University of Applied Sciences (Germany)
17h15 - 17h35		Smart remote services for NAO robots - P. Sincak, Center for Intelligence technologies (Slovakia)

17h45 - 18h30

Vision et projets d'Aldebaran Robotics - Amphithéâtre Agora

Humanoid robotics, which kind of developments and use cases in the near future? - R. Gelin, Aldebaran Robotics
NAO's future features
Surprise !