

Fiche de demande de soutien Com2I

Établie conjointement avec un ou plusieurs membres de 2i :

La totalité des demandes de soutien sera établie en collaboration entre porteur(s) du projet et membre(s) de 2i.

Nom du projet :	HRP-2
Groupe(s) :	JRL-France
Responsable du projet :	Laumond et Yoshida
Volume global (Ne) du soutien pour l'année :	1.4
Date de fin de projet ⁽¹⁾ :	Décembre 2009
Nom(s) contact(s) 2i :	Mallet Anthony (100%), Benazeth Christophe (40%)

□ Description du projet :

- Chercheurs impliqués et pourcentages d'implication : Pour le LAAS, les chercheurs des trois groupes de robotique

- Objectifs du projet :

Le LAAS est le laboratoire d'accueil de la plate-forme de robot humanoïde HRP-2.

Les projets de recherche LAAS associés à cette plate-forme comprennent en particulier :

- Planification de tâches de manipulation (Gepetto, RIS)
- Interaction homme-robot, (RIS)
- SMAP : Modélisation et planification simultanées, (Gepetto, RAP)
- Planification et contrôle de mouvement pour robots humanoïdes, (Gepetto)

Par ailleurs cette plate-forme est au coeur d'une dizaine d'autres projets dans le cadre du JRLFrance.

Le projet nécessite donc un investissement important tant en termes de support et de maintenance de la plate-forme physique qu'en termes de support et de développement des logiciels dédiés, de développement d'une architecture et du transfert de modules existants.

- Positionnement du projet dans la prospective scientifique du laboratoire :

Le projet correspond à plusieurs axes stratégiques du laboratoire.

- Contexte et partenaires externes (académiques ou industriels) éventuels :

Le projet implique des collaborations fortes avec des équipes françaises et japonaises.

- Financement (montant et origine) :

Le maintien de la plateforme et des logiciels associés est assuré par le JRL-France

- Planning ⁽¹⁾ : Action programmée sur la période 2006 – 2009.

⁽¹⁾ **Dates et durées pour un projet**

Les informations de durée concernent l'ensemble du projet, indépendamment de l'exercice en cours. La date de fin annoncée désigne la date à laquelle il est prévu de terminer le projet.

Fiche de demande de soutien Com2I

❑ Soutien technique demandé :

- Type(s) d'aide(s) sollicitée(s) (compléter/cocher les tableaux suivants) :

Électronique – Instrumentation - Atelier	Informatique
Électronique analogique	Calcul numérique
Électronique numérique	Interface Homme Machine (IHM)
Instrumentation <input checked="" type="checkbox"/>	Bases de données
Caractérisation	Développement systèmes et réseaux
Hyperfréquence	Administration systèmes et réseaux
Optique	Temps réel et/ou Systèmes embarqués
Réalisation électronique	Traitement d'images
Mécanique <input checked="" type="checkbox"/>	CAO Cadence, Comsol
Autre(s) (précisez) : Maintenance et entretien HRP2	Autre(s) ou précisez le(s) langage(s) de programmation :

- Tableau descriptif des travaux demandés :

Description des travaux confiés à 2i	Dates et durée estimées	Volume de travail évalué (en Ne ⁽²⁾⁽³⁾)
Technicien de maintenance et support à la plate-forme HRP-2 (C. Benazeth)		40%
Support et développement logiciel propres à la plate-forme HRP-2 (A. Mallet)		80%
Administration système (installation logiciels, machines, réseau) (A. Mallet)		10%
Support logiciel (support sur logiciels robotiques communs, intégration de logiciels robotiques existants) (A. Mallet)		10%

(2) **Volume d'activité : unités**

Le volume de travail s'exprime en pourcentage de Ne. Toute information relative au volume d'activité doit être fournie dans cette unité.

(3) **Granularité des demandes et cohérence des projets**

Ne : correspond à 1 personne sur 1 an, équivalent à 10 hommes*mois. Une demande Com2i doit concerner un projet scientifique défini, représentant un volume de travail technique demandé au service compris entre 10% et quelques Ne. En deçà de 10% de Ne, la demande doit être traitée en relation directe avec le service (au « fil de l'eau »). La fiche de demande porte sur un projet : le travail demandé peut être constitué d'interventions diverses, mais sur une seule fiche, celle du projet