

## *Fiche de demande de soutien Com2I*

Nom du projet	PHRIENDS
Groupe(s)	RIS TSF
Responsables	Rachid Alami
Volume global (Ne) du soutien pour l'année	0,1
Date de fin de projet	Octobre 2009
Contact 2i	

Chercheurs impliqués :

Raja CHATILA (DR)  
Juan CORTES (CR)  
Jérémy GUICHET (MCF)  
David POWELL (DR)  
Thierry SIMEON (CR)  
Rachid ALAMI (DR)

Non-permanents

Mokhtar GHARBIT  
Akin SISBOT  
X (à recruter)

### **Objectifs du projet:**

Le projet PHRIENDS (Physical Human-Robot Interaction: Dependability and Safety) est un projet STREP européen portant sur la conception et le développement matériel et algorithmique de robots sûrs fonctionnant au voisinage immédiat ou même en interaction physique avec l'homme.

### **Positionnement du projet dans la prospective scientifique du laboratoire :**

Axe stratégique Robotique Cognitive et Interactive.

### **Contexte et partenaires externes (académiques ou industriels) éventuels :**

Deux groupe du LAAS participent au projet : TSF et RIS

Les partenaire européens sont :

- UNIPI: Centro "E. Piaggio", Università di Pisa, Italy
- DLR, Institute of Robotics and Mechatronics, Germany
- KUKA Roboter GmbH, Augsburg, Germany
- LAAS, CNRS, Toulouse, France
- DIS/URLS, Università di Roma "La Sapienza", Italy
- UNINA : Università degli Studi di Napoli Federico II

**Financement (montant et origine) :** Projet IST PHRIENDS

**Soutien technique demandé :**

## *Fiche de demande de soutien Com2I*

A terme, le LAAS développera un planificateur de trajectoire ainsi que sa composante d'exécution réactive et le mettra en œuvre sur les robots développés par d'autres partenaires du projet (KUKA et DLR).

Dans cette première phase, le soutien demandé porte essentiellement sur la participation à la mise en place d'une stratégie d'intégration informatique an coordination avec les autres partenaires (compatibilité GenoM / autres environnement, temps réel, intégration données de capteur de mouvement humain, simulation).

Structure de la demande	
Compétence	Volume en % de temps plein
Informatique générale, système, temps réel, réseau, architecture de robots	0,1