

Appel à projets Défi « Transfert Robotique »

Projets sélectionnés

Octobre 2024

Acronyme	Porteur	Etablissement Chef de file
AMATSUMARA High-precision and long-length robotic assembly	Benoit FURET	Nantes Université
DyMAM Dynamique Microscopic Additive Manufacturing	Robin KROMER	Université de Bordeaux
DYNALOG DYNAmic mission planning and supervision architecture for a large-scale robotised intraLOGistics system	Christophe GRAND	Office National d'Etudes et de Recherches Aérospatiales
Extender Robust, safe and intuitive control for a manipulator arm that can be adapted to the changing needs of people with disabilities	Guillaume MOREL	Sorbonne Université
GORT Generic agnostic robots and data for massive technological agroecological transformations	Ouiddad LABBANI-IGBIDA	Université de Limoges
Grip4all Robotic palletizing of heterogeneous products without prior scheduling	David DANAY	Inria
PANDRONE Airport surveillance and protection through the use of robotics and drones	Serge CHAUMETTE	Université de Bordeaux
PARABOT Towards finishing process by roboted solution 5.0	Régis BIGOT	Ecole Nationale Supérieure d'Arts et Métiers
PARME Robotisation of steel infrastructure maintenance in complex environments	Sébastien GARNIER	Nantes Université
PRECSIX Precise six degree of freedom	Maylis UHART	Ecole Supérieure des Technologies Industrielles Avancées
REISAR Advanced Robotic System for Sewer Network Inspection and Water Preservation	Vincent VAUCHEY	CESI
ROLKNEEMATICS Robotics Learning of Knee Implants Real-Time Imagery	Abderrahmane KHEDDAR	Centre National de la Recherche Scientifique
SOLAR-Nav SOcial Logistics - Advanced Robotic NAVigation	Anne SPALANZANI	Institut national de recherche en sciences et technologies du numérique
TITANBOT Cable-driven parallel robots for the construction, nuclear and logistics industries	Stéphane CARO	Centre National de la Recherche Scientifique
xHUB eXtra HUB: autonomous logistics platforms	Abdeljalil ABBAS-TURKI	Université de Technologie de Belfort-Montbéliard