



Formation JRL-France

27-29 juin 2006,
LAAS-CNRS, Toulouse

Programme

	<p>Mardi 27 juin</p> <p>Formation KineoWorks : KineoWorks est un composant logiciel consacré à la planification automatique de mouvement.</p>
9h30/12h	<p>Matin</p> <p>La première partie de la formation sera dédiée à la description des fonctionnalités de planification et de détection des collisions :</p> <ul style="list-style-type: none">- Présentation générale de la planification de mouvement (JP Laumond)- Présentation du logiciel KineoWorks (F Lamiroux et C Esteves)
14h/17h	<p>Après-midi</p> <p>Suite de la présentation et travaux pratiques (F Lamiroux et C Esteves) :</p> <p>Cette partie de la formation est destinée à donner une vue d'ensemble du travail courant et des algorithmes disponibles pour la planification de mouvement.</p>
	<p>Mercredi 28 juin</p> <p>Formation OpenHRP : OpenHRP est un environnement de simulation et contrôle dynamique de robots. L'architecture est basée sur CORBA pour permettre le développement de contrôleur de manière modulaire. Le contrôleur dédié à HRP-2 est développé sur OpenHRP. Après la présentation générale de l'architecture, nous verrons comment programmer le comportement de robot HRP-2 sur OpenHRP, avec des exemples.</p>
9h30/12h	<p>Matin</p> <p>Présentation du logiciel OpenHRP (E Yoshida, avec H. Saito de GeneralRobotix, startup qui développe le logiciel).</p>
14h/17h	<p>Après-midi</p> <p>Début de travaux pratiques sur la programmation de scripts et plugin sur OpenHRP (E Yoshida, H. Saito, et membres JRL-France)</p> <p>Les nombres de postes de travail où les licences de OpenHRP sont installées étant limité, les TP se feront en groupes.</p>
9h30/12h et 14h/17h	<p>Jeudi 29 juin</p> <p>Matin et Après-midi Suite des TP de programmation et éventuellement test sur HRP-2.</p>