

	LUNDI	MARDI	MERCREDI	JEUDI	VENDREDI
9:00					
9:30					
10:00	Inscription	Logique Floue et morphologie pour la vision - Isabelle Bloch	Planification sous incertitude - Olivier Buffet	Langages d'actions et planification épistémique - Andréas Herzig	Coordination multi-robots - Olivier Simonin
10:30	Introduction				
11:00					
11:30	IA & Robotique: problèmes et enjeux - Malik Ghallab	Introduction aux solveurs SAT & applications - Laurent Simon	Langages d'actions et planification épistémique - Andréas Herzig	Coordination multi-robots - Olivier Simonin	Ethique de l'IA et de la robotique - Raja Chatila
12:00					
12:30					
13:00					
13:30					
14:00					
14:30	Logique Floue et morphologie pour la vision - Isabelle Bloch	Planification sous incertitude - Olivier Buffet	Compétitions RobotCup et IA - Olivier Ly	Véhicules autonomes - Christian Laugier	Apprentissage profond pour la vision - Elisa Fromont
15:00					
15:30					
16:00	Présentation des participants	Introduction aux solveurs SAT & applications - Laurent Simon	Visite	Apprentissage profond pour la vision - Elisa Fromont	
16:30					
17:00	Session Poster				
17:30					
18:00					
18:30					
19:00	Réception		Repas		
19:30					
20:00					
20:30					
21:00					

Cours Fondamentaux (3h)

- Langages d'actions et planification épistémique - Andréas Herzig (CNRS, IRIT)
- Apprentissage profond pour la vision - Elisa Fromont (Université de Rennes 1, IRISA)
- Planification sous incertitude - Olivier Buffet (INRIA, LORIA)
- Logique Floue et morphologie pour la vision - Isabelle Bloch (Télécom ParisTech)
- Introduction aux solveurs SAT & applications - Laurent Simon (Université de Bordeaux, LABRI)
- Coordination multi-robots - Olivier Simonin (INSA Lyon, CITI Lab)

Cours Avancés (1h30)

- IA & Robotique: problèmes et enjeux - Malik Ghallab (CNRS, LAAS)
- Ethique de l'IA et de la robotique - Raja Chatila (UPMC, ISIR)
- Compétitions RobotCup et IA - Olivier Ly (Université de Bordeaux, LABRI)
- Véhicules autonomes - Christian Laugier (INRIA Rhône-Alpes)