	LUNDI	MARDI	MERCREDI	JEUDI	VENDREDI
9:00					
9:30		Logique Floue et morphologie pour	Planification sous incertitude -	Langages d'actions et	Coordination multi-robots -
10:00	la a a distina	la vision - Isabelle Bloch	Olivier Buffet	planification épistémique -	Olivier Simonin
10:30	Inscription			Andréas Herzig	
11:00	Introduction	latural cations are			Editions do 1914 of
11:30	IA & Robotique: problèmes et	Introduction aux solveurs SAT &	Langages d'actions et	Coordination multi-robots -	Ethique de l'IA et de la robotique -
12:00	enjeux - Malik Ghallab	applications - Laurent Simon	planification épistémique -	Olivier Simonin	Raja Chatila
12:30			Andréas Herzig		
13:00					
13:30					
14:00	Lavience Flance et	Discritication con-	0	Wiking	A
14:30	Logique Floue et morphologie pour	Planification sous incertitude -	Compétitions RobotCup et IA -	Véhicules autonomes -	Apprentissage profond pour la
15:00	la vision - Isabelle Bloch	Olivier Buffet	Olivier Ly	Christian Laugier	vision - Elisa Fromont
15:30					
16:00	D.C. College		Ve. ve		
16:30	Présentation des participants	Introduction aux solveurs SAT &	Visite	Apprentissage profond pour la	
17:00	Session Poster	applications - Laurent Simon		vision - Elisa Fromont	
17:30					
18:00					
18:30					
19:00	D'and it				
19:30	Réception		Repas		
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)